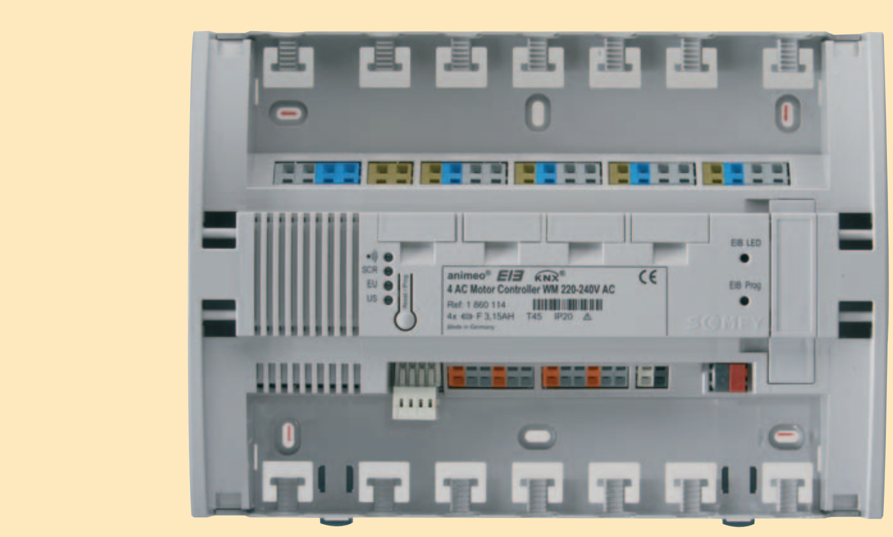
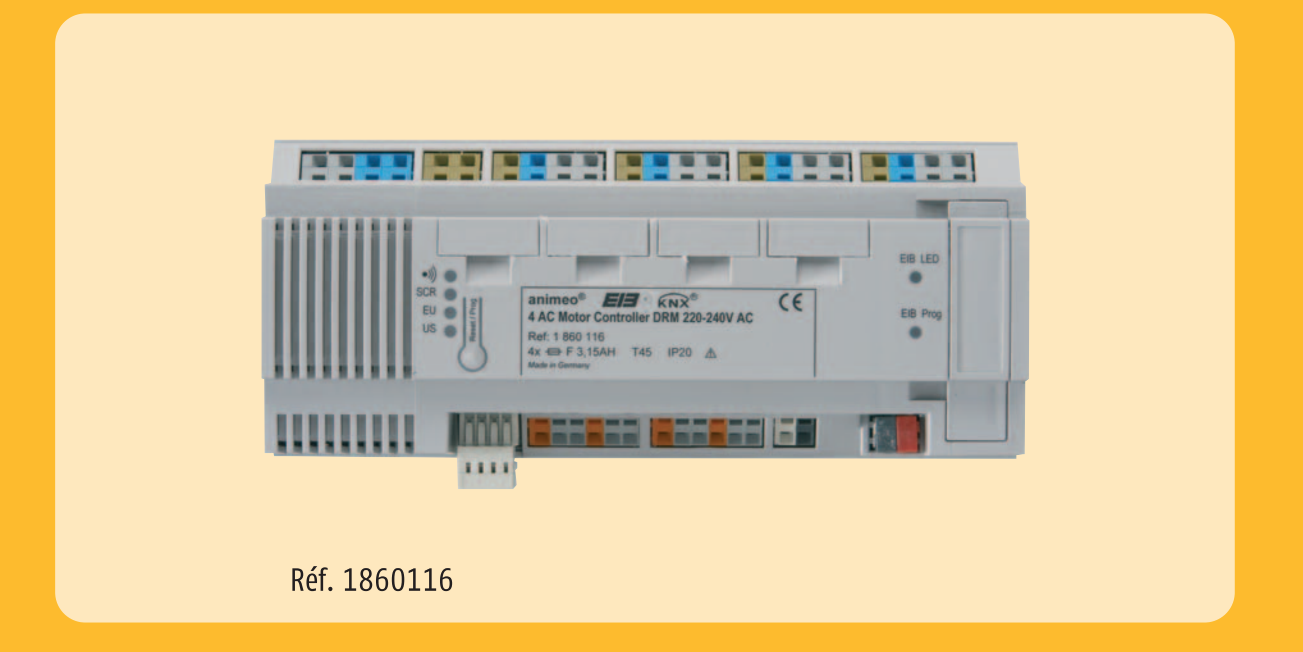
somfy.com

animeo®
Contrôleur KNX/EIB pour 4 moteurs AC WM/DRM 220-240V AC
Notice d'utilisation



Réf. 1860114



Réf. 1860116



Sommaire



Avant la mise en service, lire attentivement les mises en garde concernant la sécurité de la présente brochure. La responsabilité de SOMFY concernant tout défaut ou dommage ne peut être engagée si ces derniers sont dus au non-respect des consignes d'utilisation (installation incorrecte, mauvaise utilisation, etc.). Seul une personne qualifiée (lt VDE 0100) est autorisée à installer, contrôler et mettre en service l'installation. Coupez le courant pour toutes les lignes électriques sur lesquelles un raccordement est nécessaire. Prenez toutes les dispositions nécessaires pour prévenir une mise sous tension involontaire.

L'installation des produits Somfy ne doit être effectuée que dans des endroits faciles d'accès. Si l'entretien et la maintenance ne peuvent être assurée du fait d'un accès impossible (par exemple : moquette collée ou autre revêtement de sol collé de grande dimension, installation derrière des lampes ou une façade), les frais supplémentaires qui en découlent ne sauront être imputables au vendeur.

Introduction

Le Contrôleur de moteurs animeo KNX/EIB WM/DRM 220–240 V AC est adapté pour piloter jusqu'à quatre moteurs paramétrables individuellement pour des stores vénitiens, des volets roulants, des stores extérieurs ou des fenêtres. Les modules d'entrée locaux peuvent être utilisés comme des interrupteurs conventionnels ou comme entrées binaires universelles KNX/EIB. Grâce au module hertzien RTS animeo, les quatre moteurs peuvent également être radiocommandés individuellement.

Fonctions et avantages

- Gain de temps du fait de sa facilité de montage, grâce par exemple aux borniers à ressort, à une fixation des câbles par attache pour câbles, à une zone de serrage suffisante...
- Une entrée de groupe peut être utilisée pour commander les quatre moteurs simultanément, indépendamment de la programmation ETS.
- Chaque moteur est protégé individuellement par une sécurité (3,15 AH).
- Il est possible de contrôler le sens de roulement des moteurs sans ETS.
- L'appareil peut être utilisé dans sa configuration de livraison, sans nécessiter une programmation à l'aide du logiciel ETS.
- Les quatre modules des touches d'entrée locales peuvent être utilisés comme huit entrées binaires universelles KNX/EIB au maximum, pour intégrer par exemple des contacts de fenêtre, des capteurs de température ou des détecteurs de présence. Un commutateur conventionnel permet ainsi de piloter ou de faire varier aussi des dispositifs d'éclairage.
- Le logiciel ETS permet de régler les paramètres de façon conviviale et intuitive.
- Commutation intelligente entre le pilotage manuel et automatique, afin de garantir une ergonomie et des économies d'énergie excellentes.
- Les moteurs intégrés renvoient un signal de position pendant leur déplacement et à l'arrivée à destination (en haut ou en bas).
- Deux positions de sécurité différentes peuvent être librement définies pour chaque sortie moteur.
- Possibilité de définir librement une position de sécurité en cas de rétablissement de l'alimentation électrique, et un retour d'information à l'aide d'un objet de communication.
- Mise en cascade automatique des sorties en cas de rétablissement de l'alimentation électrique et fonctions de sécurité du bus, afin de minimiser l'effet des pics de courant.
- Équipement prêt à l'emploi (Plug and Play) ! Extensible à tout moment avec le module de commande hertzien RTS animeo. Sans câblage supplémentaire, la technologie RTS de Somfy permet également de commander individuellement les quatre moteurs, par ondes radio.
- Pour les bâtiments dans lesquels les technologies radio ne peuvent être utilisées, comme les hôpitaux par exemple, il est possible d'employer à la place le module de télécommande animeo par infrarouge !

0 Définitions

Les termes marqués d'une * dans le manuel d'utilisation se réfèrent aux définitions suivantes :

Commande manuelle : Une commande manuelle est une commande générée par une touche locale conventionnelle ou par un émetteur manuel hertzien RTS de Somfy. Un télégramme arrivant aux objets 0-7 (bit de commande) est aussi interprété comme une commande manuelle.

Commande automatique : Un télégramme qui arrive aux objets 8-15 (octet de commande) est interprété comme une commande automatique.

Ergonomie des touches en mode US : Ce paramètre permet de déterminer que le pilotage du store vénitien par les touches d'entrée locales ou l'émetteur manuel hertzien RTS de Somfy s'effectue selon l'ergonomie en mode US.
Activation brève de la touche (< 0,5 s) : exécution d'une commande de déplacement.
Activation longue de la touche (> 0,5 s) : exécution d'une commande d'inclinaison, tant que la touche reste activée. Lorsqu'elle est relâchée, la commande de mouvement cesse. Si la position du store vénitien dépasse les limites de la plage d'inclinaison, l'activation de la touche induit un déplacement.

Ergonomie des touches en mode EU : Ce paramètre permet de déterminer que le pilotage du store vénitien par les touches d'entrée locales ou l'émetteur manuel hertzien RTS de Somfy s'effectue selon l'ergonomie en mode EU.
Activation brève de la touche (< 0,5 s) : exécution d'une commande d'inclinaison d'un cran.
Activation longue de la touche (> 0,5 s) : exécution d'une commande d'inclinaison, tant que la touche reste activée. Si la position du store vénitien dépasse les limites de la plage d'inclinaison, l'activation de la touche induit un déplacement.

Ergonomie des touches en mode contextuel (Screen) : Ce paramètre permet de déterminer que le pilotage du produit raccordé par les touches d'entrée locales ou l'émetteur manuel hertzien RTS de Somfy s'effectue selon l'ergonomie en mode contextuel.
Activation brève de la touche quand le produit piloté est en mouvement : exécution d'une commande d'arrêt.
Activation longue de la touche quand le produit piloté n'est pas en mouvement : exécution d'une commande de déplacement.

⚠ Il convient de sélectionner cette ergonomie pour piloter des stores verticaux, des volets roulants, des stores extérieurs et des fenêtres.

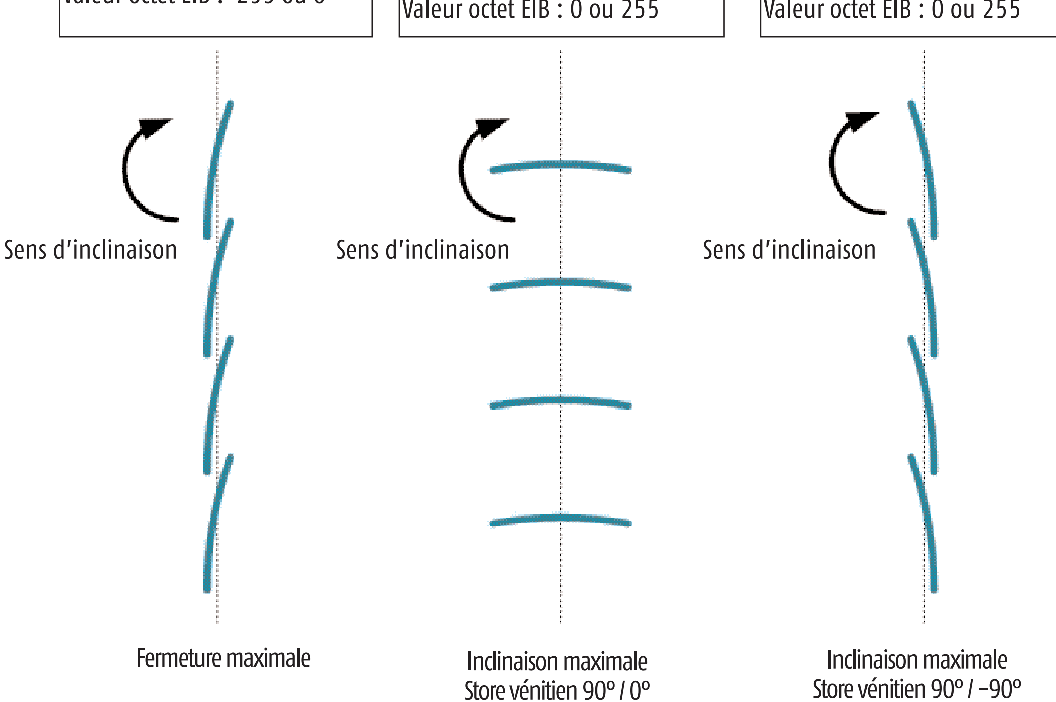
Position des lamelles

Stores vénitiens 90° / -90°
Angle : 0°
Inclinaison : 50 %
Valeur octet EIB : 127

Angle : 90°
Inclinaison : 0 %
Valeur octet EIB : 255 ou 0

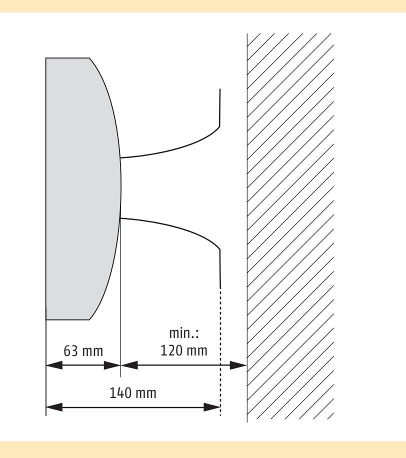
Stores vénitiens 90° / 0°
Angle : 0°
Inclinaison : 100 %
Valeur octet EIB : 0 ou 255

Stores vénitiens 90° / -90°
Angle : -90°
Inclinaison : 100 %
Valeur octet EIB : 0 ou 255

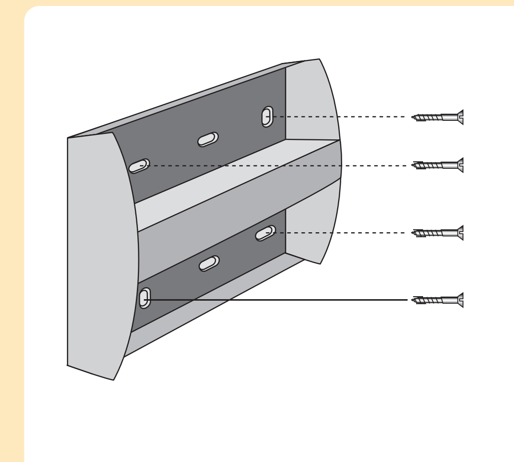


Incliné à 50 %
Store vénitien 90° / -90°

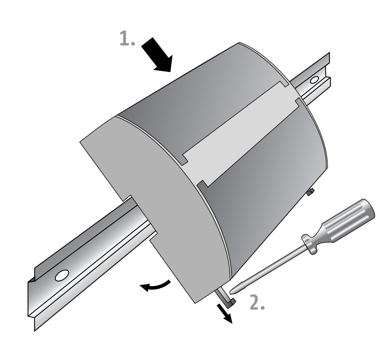
1 Montage



Choix du lieu de montage adéquat : surface plane offrant un espace suffisant.

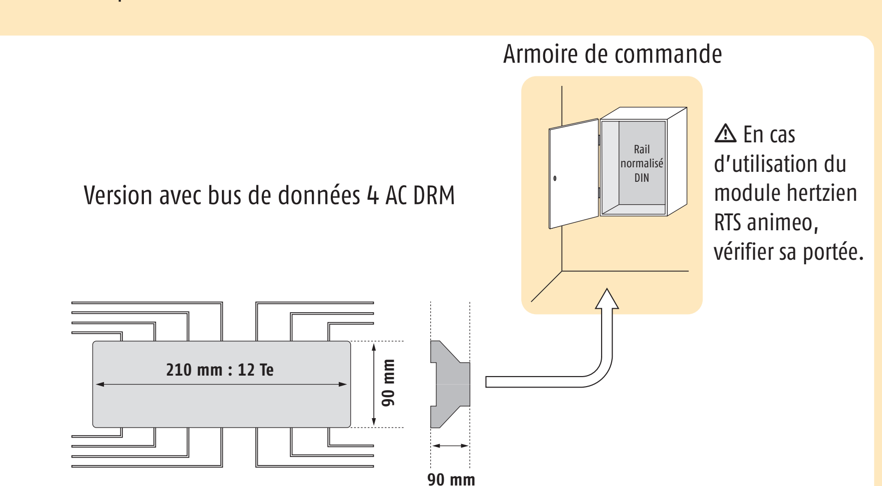


Montage du contrôleur de moteurs 4 AC WM



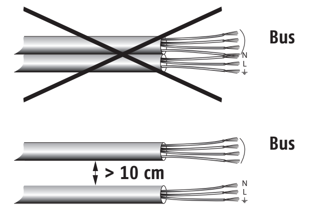
Version avec bus de données 4 AC DRM

Armoire de commande



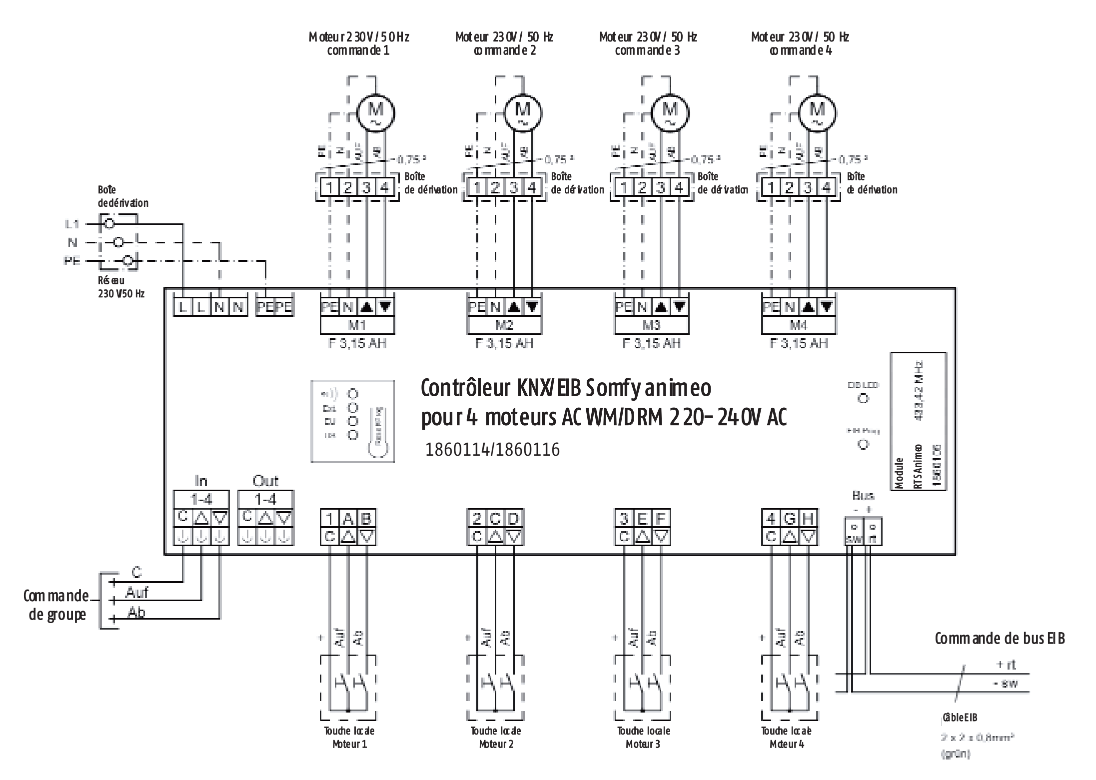
⚠ En cas d'utilisation du module hertzien RTS animeo, vérifier sa portée.

Couper l'alimentation électrique et câbler.





2 Schéma de branchement



Les modules d'entrée locaux peuvent être utilisés comme entrées binaires universelles EIB.



⚠ La diode « US » clignote régulièrement une fois que l'appareil est raccordé au réseau électrique (230 V) et au bus EIB, et ceux-ci mis sous tension. L'appareil est prêt à fonctionner quand la diode « US » clignote.

CÂBLAGE

Raccordement	Câble	Utilisation d'une paire torsadée	Longueur maximale
aux moteurs	Min.: 4 x 0,75 mm²/16 AWG Max.: 4 x 2,5 mm²/13 AWG	–	150 m
aux touches	Min.: 3 x 0,6 mm²/19 AWG Max.: 3 x 2,5 mm²/13 AWG	Recommandée	150 m
à la commande de groupe	Min.: 3 x 0,6 mm²/19 AWG Max.: 3 x 1,5 mm²/13 AWG	Recommandée	1000 m
au bus EIB	2 x 2 x 0,8 mm²	Impérative, conformément aux directives de topologie KNX/EIB	
au secteur 230 V, courant alternatif	Min.: 3 x 0,75 mm²/16 AWG Max.: 3 x 2,5 mm²/13 AWG		

2.1 Vérification du sens de roulement du produit piloté

Pilotage groupé des sorties moteur 1 – 4 par l'entrée de groupe

L'entrée de groupe permet de vérifier le sens de fonctionnement des moteurs raccordés. Les quatre sorties moteurs sont branchées ensemble. Cette entrée peut être verrouillée dans les paramètres ETS. En cas de coupure d'alimentation du bus, elle est toujours libérée afin de permettre une manœuvre d'urgence.

⚠ Lors de la mise en service, vérifiez absolument que les moteurs tournent dans le bon sens. Cela peut être vérifié en posant un cavalier sur une des entrées du boîtier.



Vérifiez le bon sens de déroulement du produit piloté.

BAS : Le produit se déplace vers le bas (cavalier entre : C + ▼)
ARRÊT : Le produit s'arrête (cavalier entre : C + ▼ + ▲)
HAUT : Le produit se déplace vers le haut (C + ▲)

3 Réglage dans la configuration de livraison

Le Contrôleur de moteurs KNX/EIB peut être utilisé dans sa configuration de livraison, même sans programmation par le logiciel ETS.
L'appareil est doté de préréglages utiles. Ces réglages s'appliquent uniformément pour les quatre moteurs.

- Durée HAUT / BAS, FERMER / OUVRIR = 5 minutes
- Possibilité de raccorder des touches locales conventionnelles

Les entrées des touches locales sont directement attribuées aux sorties moteurs : l'entrée 1 commande la sortie moteur 1 (schéma 1).
Des cavaliers installés au niveau des entrées permettent de piloter les sorties moteurs de votre choix (schéma 2).

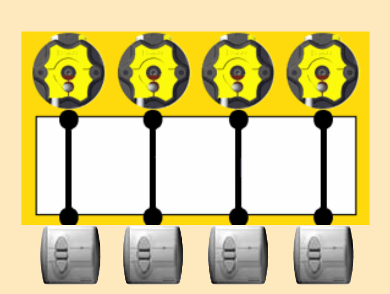


Schéma 1

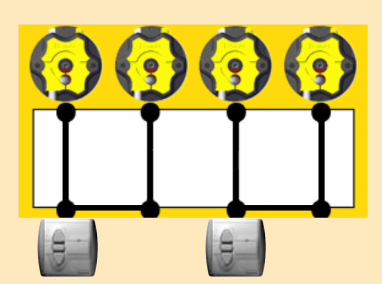


Schéma 2

3.1 Fonction de la touche Reset / Prog

⚠ Cette touche permet de procéder aux réglages de base du Contrôleur de moteurs KNX/EIB. Ces réglages de base ne servent que dans la configuration de livraison, avant toute programmation de l'appareil avec l'ETS, ou après vidage de la mémoire de l'appareil par l'ETS.
Les réglages de base sont remplacés par les réglages transcrits via l'ETS.

3.2 Choix des différentes ergonomies d'utilisation

La touche Reset / Prog permet de sélectionner l'une des ergonomies d'utilisation proposées pour les touches d'entrée locales ou l'émetteur manuel hertzien RTS de Somfy. Ces réglages ne sont disponibles que dans la configuration de livraison, avant toute programmation ou après vidage de la mémoire de l'appareil par l'ETS.
Dès lors que l'appareil a été programmé avec l'ETS, la touche Reset / Prog ne permet plus de définir une ergonomie d'utilisation. Lorsque la mémoire de l'appareil est vidée par le biais de l'ETS, il est de nouveau possible de définir une ergonomie d'utilisation avec la touche Reset / Prog.

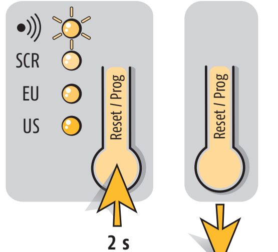
⚠ Il convient de choisir le mode ergonomique en concordance avec le produit piloté correspondant.

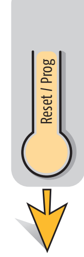


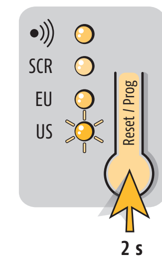
•))) = Identification du module hertzien RTS animeo
SCR = ergonomie Screen* (mode contextuel)
EU = store vénitien, ergonomie EU*
US = store vénitien, ergonomie US*

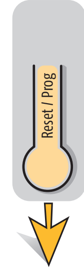
* voir chapitre 0. Définitions

Modification de l'ergonomie :

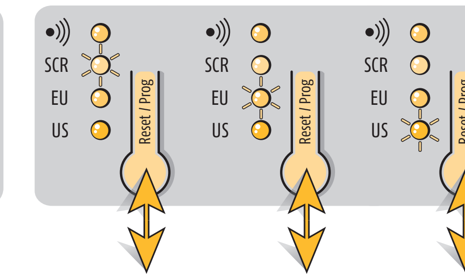




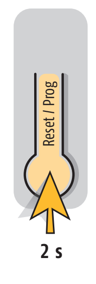




La configuration de livraison correspond à « Store vénitien, ergonomie EU ».



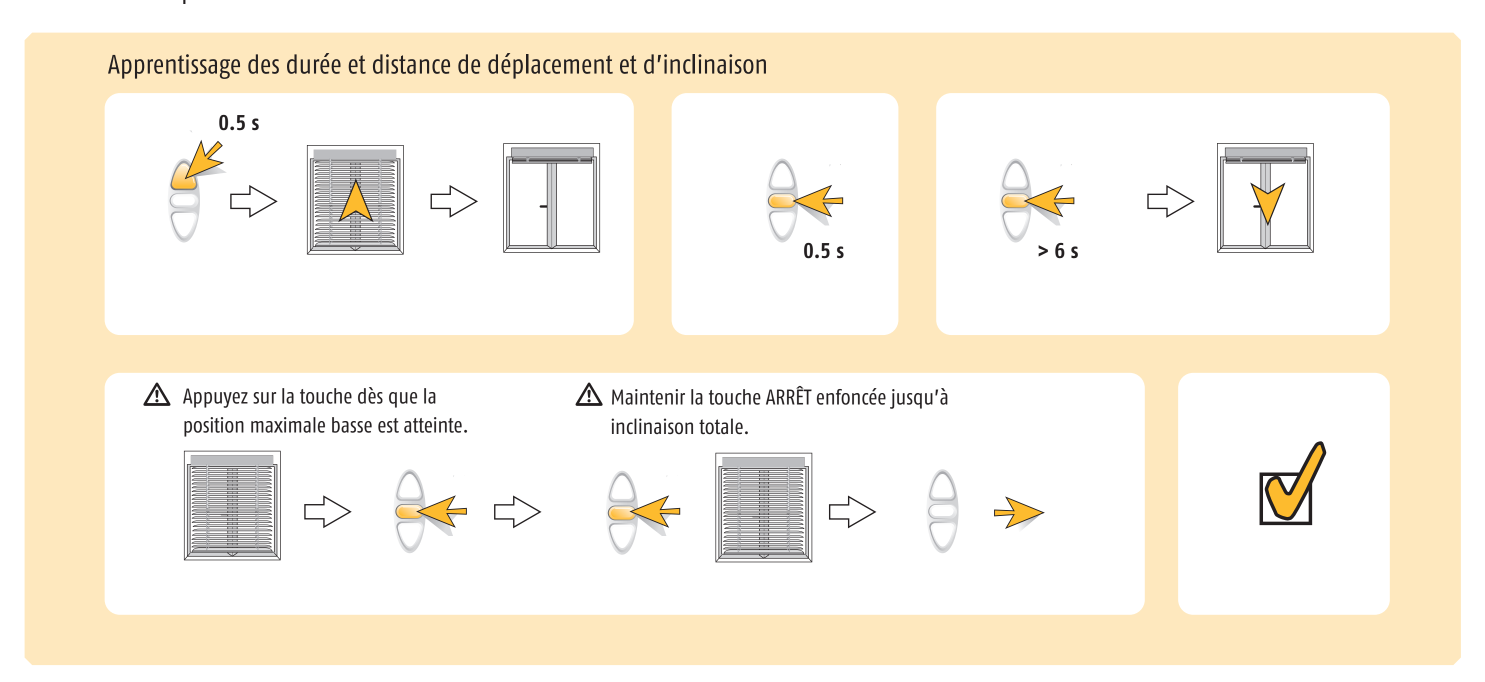
Pour modifier le type d'ergonomie sélectionné, presser brièvement la touche Reset / Prog, autant de fois que nécessaire pour que la diode adéquate s'allume.



Sauvegarder et quitter le module de configuration.

3.3 Reglage manuel des durées de déplacement et d'inclinaison

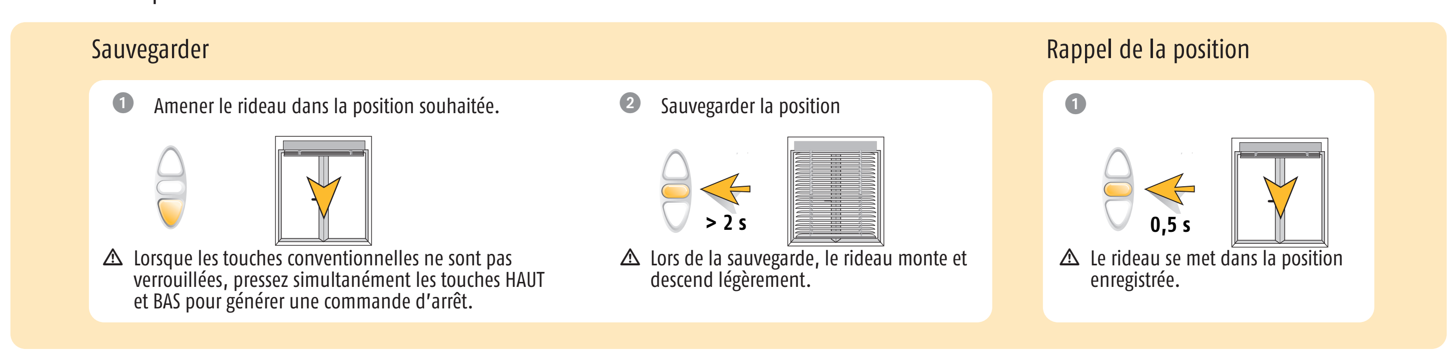
Les touches locales conventionnelles ou l'émetteur manuel hertzien permettent de régler les durées de déplacement et d'inclinaison pour chaque sortie moteur. Ces réglages ne sont possibles que dans la configuration de livraison, avant que l'appareil n'ait été programmé avec ETS.
Dès lors que l'appareil a été programmé avec l'ETS, les touches locales conventionnelles et l'émetteur hertzien ne permettent plus de régler les durées de déplacement et d'inclinaison. Lorsque la mémoire de l'appareil est vidée par le biais de l'ETS, il est de nouveau possible de régler les durées de déplacement et d'inclinaison avec les touches locales conventionnelles et l'émetteur manuel hertzien.



3.4 Réglage manuel de la position intermédiaire 1

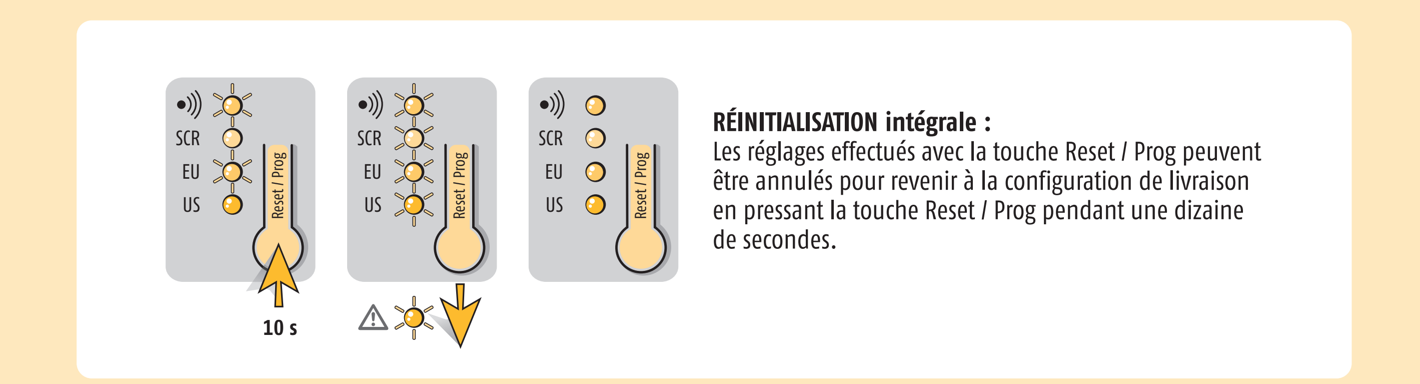
La position intermédiaire 1 peut également être étalonnée individuellement pour chaque sortie moteur à l'aide des touches locales conventionnelles ou de l'émetteur hertzien. Une autre possibilité consiste à déterminer la position intermédiaire 1 par les réglages intégrés dans les paramètres ETS.
Il convient auparavant d'étalonner les durées de déplacement et d'inclinaison.

⚠ La dernière position étalonnée est la seule considérée.

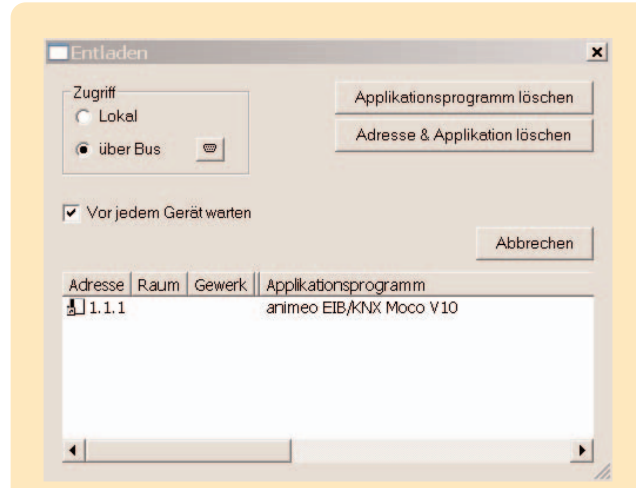


3.5 Retour à la configuration de livraison

1. L'appareil n'a pas encore été programmé avec le logiciel ETS.



2. L'appareil a déjà été programmé avec le logiciel ETS.



Si l'appareil a été programmé avec le logiciel ETS, un retour aux réglages d'usine par la touche Reset / Prog n'est plus possible. Pour réinitialiser l'ensemble des commandes de l'appareil, il faut utiliser la fonction « vider la mémoire » *(Entladen)* dans l'ETS, ce qui permet d'utiliser à nouveau la touche Reset / Prog.

4 Objets de communication

Vous disposez d'un maximum de 100 objets de communication, qui ne peuvent cependant pas être tous utilisés simultanément.
Il est possible de relier au maximum 95 adresses de groupe.

nº	Nom de l'objet	Type	Description
0	Moteur 1 HAUT / BAS, FERMER / OUVRIR	1 bit (EIS 7)	Si cet objet de communication reçoit un télégramme avec la valeur « 0 », le rideau correspondant est relevé, ou la fenêtre refermée. Si le télégramme reçu a la valeur « 1 », le rideau correspondant est abaissé, ou une fenêtre est ouverte. Lorsque le temps de déplacement vers le HAUT ou vers le BAS, ou le temps d'ouverture ou de fermeture de la fenêtre, est écoulé, les relais de sortie sont de nouveau disponibles.
1	Moteur 2 HAUT / BAS, FERMER / OUVRIR	1 bit (EIS 7)	
2	Moteur 3 HAUT / BAS, FERMER / OUVRIR	1 bit (EIS 7)	
3	Moteur 4 HAUT / BAS, FERMER / OUVRIR	1 bit (EIS 7)	
4	Moteur 1 Cran d'inclinaison / ARRÊT	1 bit (EIS 7)	**Stores vénitiens :** Si le store vénitien est en mouvement lors de la réception d'un télégramme sur cet objet de communication, le mouvement est arrêté, que le télégramme ait une valeur de « 0 » ou de « 1 ». Si le store vénitien est au repos, une commande d'inclinaison est effectuée. Si le télégramme a la valeur « 1 », les lamelles se referment. S'il est de valeur « 0 », les lamelles s'ouvrent. La durée d'inclinaison est définie dans les réglages des paramètres. **Stores verticaux, volets roulants, stores extérieurs et fenêtres :** Si l'un de ces produits est en mouvement, lors de la réception d'un télégramme sur l'un de ces objets de communication, le mouvement en cours est arrêté, que le télégramme ait une valeur de « 0 » ou de « 1 ». Si l'un de ces produits est au repos, la réception d'un télégramme sur l'un de ces objets de communication n'entraîne aucune action.
5	Moteur 2 Cran d'inclinaison / ARRÊT	1 bit (EIS 7)	
6	Moteur 3 Cran d'inclinaison / ARRÊT	1 bit (EIS 7)	
7	Moteur 4 Cran d'inclinaison / ARRÊT	1 bit (EIS 7)	
8	Moteur 1 Position HAUT / BAS	1 octet (EIS 6)	Si l'un de ces objets de communication reçoit un télégramme, le rideau correspondant est amené à la position définie par la valeur reçue, « 0 » = en haut / « 255 » = en bas. **Stores vénitiens :** Lorsque la position est atteinte, les lamelles reprennent l'angle d'inclinaison qu'avait le store vénitien auparavant.
9	Moteur 2 Position HAUT / BAS	1 octet (EIS 6)	
10	Moteur 3 Position HAUT / BAS	1 octet (EIS 6)	
11	Moteur 4 Position HAUT / BAS	1 octet (EIS 6)	
12	Moteur 1 Position des lamelles	1 octet (EIS 6)	**Stores vénitiens :** Si l'un de ces objets de communication reçoit un télégramme, les lamelles correspondantes sont amenées dans la position définie par la valeur reçue. Si un store vénitien est en mouvement alors qu'il reçoit un télégramme sur l'objet correspondant, la lamelle ne se met en position qu'une fois le déplacement terminé. En fonction du réglage des paramétrages sur la fiche « Généralités », la position est définie comme suit : « 255 » = fermeture maximale des lamelles / « 0 » = inclinaison maximale des lamelles ou « 0 » = fermeture maximale des lamelles / « 255 » = inclinaison maximale des lamelles Valeur (0/255) 0° A 90° Valeur (255/0)
13	Moteur 2 Position des lamelles	1 octet (EIS 6)	
14	Moteur 3 Position des lamelles	1 octet (EIS 6)	
15	Moteur 4 Position des lamelles	1 octet (EIS 6)	

nº	Nom de l'objet	Type	Description
16	Moteur 1 Position intermédiaire 1	1 bit (EIS 1)	Si l'un de ces objets de communication reçoit un télégramme de valeur « 1 », le rideau correspondant se déplace pour atteindre la position intermédiaire 1, définie dans les paramètres ETS ou étalonnée par les touches locales ou l'émetteur hertzien. La dernière position étalonnée est la seule considérée. Si l'un de ces objets de communication reçoit un télégramme de valeur « 0 », le rideau correspondant se place en position maximale haute.
17	Moteur 2 Position intermédiaire 1	1 bit (EIS 1)	
18	Moteur 3 Position intermédiaire 1	1 bit (EIS 1)	
19	Moteur 4 Position intermédiaire 1	1 bit (EIS 1)	
20	Moteurs 1-4 Position intermédiaire 1	1 bit (EIS 1)	Si cet objet de communication reçoit un télégramme de valeur « 1 », les rideaux 1-4 se déplacent pour atteindre la position intermédiaire 1, définie dans les paramètres ETS ou étalonnée par les touches locales ou l'émetteur hertzien. La dernière position étalonnée est la seule considérée. Si cet objet de communication reçoit un télégramme de valeur « 0 », les rideaux 1-4 se placent en position maximale haute.
21	Moteur 1 Position intermédiaire 2	1 bit (EIS 1)	Si l'un de ces objets de communication reçoit un télégramme de valeur « 1 », le rideau correspondant se déplace pour atteindre la position intermédiaire 2 définie dans les paramètres ETS. Si l'un de ces objets de communication reçoit un télégramme de valeur « 0 », le rideau correspondant se place en position maximale haute.
22	Moteur 2 Position intermédiaire 2	1 bit (EIS 1)	
23	Moteur 3 Position intermédiaire 2	1 bit (EIS 1)	
24	Moteur 4 Position intermédiaire 2	1 bit (EIS 1)	
25	Moteurs 1-4 Position intermédiaire 2	1 bit (EIS 1)	Si cet objet de communication reçoit un télégramme de valeur « 1 », les rideaux 1-4 se déplacent pour atteindre la position intermédiaire 2 définie dans les paramètres ETS. Si cet objet de communication reçoit un télégramme de valeur « 0 », les rideaux 1-4 se placent en position maximale haute.
26	Moteur 1 Sécurité basse	1 bit (EIS 1)	Si l'un de ces objets de communication reçoit un télégramme de valeur « 1 », le rideau correspondant se déplace pour atteindre la position définie dans les paramètres ETS. Si l'un de ces objets de communication reçoit un télégramme de valeur « 0 », aucune action n'est exécutée. Cependant, si l'option « Letzten Fahrbefehl nach Sicherheit wiederholen (Ja) » (Répéter la dernière commande de déplacement après une consigne de sécurité [Oui]) est sélectionnée dans les paramètres ETS, l'action de retour en position est exécutée pour le rideau correspondant. Si l'un de ces objets de communication est activé par l'action d'un télégramme de valeur « 1 » et qu'un des objets de communication 31-34 (sécurité élevée) reçoit par la suite un télégramme de valeur « 1 », le rideau correspondant se place à la position définie dans les paramètres ETS comme position de sécurité élevée.
27	Moteur 2 Sécurité basse	1 bit (EIS 1)	
28	Moteur 3 Sécurité basse	1 bit (EIS 1)	
29	Moteur 4 Sécurité basse	1 bit (EIS 1)	
30	Moteurs 1-4 Sécurité basse	1 bit (EIS 1)	Si cet objet de communication reçoit un télégramme de valeur « 1 », les rideaux 1-4 se déplacent pour atteindre la position définie dans les paramètres ETS. Si cet objet de communication reçoit un télégramme de valeur «0», aucune action n'est exécutée. Cependant, si l'option « Letzten Fahrbefehl nach Sicherheit wiederholen (Ja) » (Répéter la dernière commande de déplacement après une consigne de sécurité [Oui]) est sélectionnée dans les paramètres ETS, l'action de retour en position est exécutée pour le rideau correspondant. Si cet objet de communication est activé par l'action d'un télégramme de valeur « 1 » et que l'objet de communication 35 (sécurité élevée) reçoit par la suite un télégramme de valeur « 1 », les rideaux 1-4 se placent à la position définie dans les paramètres ETS comme position de sécurité élevée.
31	Moteur 1 Sécurité haute	1 bit (EIS 1)	Si l'un de ces objets de communication reçoit un télégramme de valeur « 1 », le rideau correspondant se déplace pour atteindre la position définie dans les paramètres ETS. Si cet objet de communication reçoit un télégramme de valeur «0», aucune action n'est exécutée. Cependant, si l'option « Letzten Fahrbefehl nach Sicherheit wiederholen (Ja) » (Répéter la dernière commande de déplacement après une consigne de sécurité [Oui]) est sélectionnée dans les paramètres ETS, l'action de retour en position est exécutée pour le rideau correspondant. Même si, dans ce cas, un objet est déjà activé pour un déplacement de sécurité basse (« 1 »), le rideau est amené à la position paramétrée correspondante.
32	Moteur 2 Sécurité haute	1 bit (EIS 1)	
33	Moteur 3 Sécurité haute	1 bit (EIS 1)	
34	Moteur 4 Sécurité haute	1 bit (EIS 1)	
35	Moteurs 1-4 Sécurité haute	1 bit (EIS 1)	Si cet objet de communication reçoit un télégramme de valeur « 1 », les rideaux 1-4 se déplacent pour atteindre la position définie dans les paramètres ETS. Si cet objet de communication reçoit un télégramme de valeur «0», aucune action n'est exécutée. Cependant, si l'option « Letzten Fahrbefehl nach Sicherheit wiederholen (Ja) » (Répéter la dernière commande de déplacement après une consigne de sécurité [Oui]) est sélectionnée dans les paramètres ETS, l'action de retour en position est exécutée pour le rideau correspondant. Même si, dans ce cas, un objet est déjà activé pour un déplacement de sécurité basse (« 1 »), le rideau est amené à la position paramétrée correspondante.

nº	Nom de l'objet	Type	Description
36	Interruption d'alimentation électrique (230 V)	1 bit (EIS 1)	Cet objet de communication permet de signaler une coupure de courant. Dès lors que l'alimentation électrique est interrompue, un télégramme de valeur « 1 » est envoyé au bus. Lorsque le courant est rétabli, cet objet de communication envoie un télégramme de valeur « 0 ».
37	Moteur 1 Retour d'information HAUT / BAS	1 octet (EIS 6)	Cet objet de communication permet d'envoyer au bus la position actuelle du rideau concerné, en fonction des durées de déplacement étalonnées (dans le sens HAUT ou BAS). Le type d'envoi (à la demande, à un changement de position ou à intervalle régulier) est défini dans les paramètres ETS. « 0 » = haut / « 255 » = bas
38	Moteur 2 Retour d'information HAUT / BAS	1 octet (EIS 6)	
39	Moteur 3 Retour d'information HAUT / BAS	1 octet (EIS 6)	
40	Moteur 4 Retour d'information HAUT / BAS	1 octet (EIS 6)	
41	Moteur 1 Retour d'information Lamelles	1 octet (EIS 6)	Cet objet de communication permet d'envoyer au bus la position actuelle des lamelles du rideau concerné, en fonction des durées de déplacement étalonnées. Le type d'envoi (à la demande, à un changement de position ou à intervalle régulier) est défini dans les paramètres ETS. En fonction du réglage des paramétrages sur la fiche « Généralités », la position est définie comme suit : « 255 » = fermeture maximale des lamelles / « 0 » = inclinaison maximale des lamelles ou « 0 » = fermeture maximale des lamelles / « 255 » = inclinaison maximale des lamelles
42	Moteur 2 Retour d'information Lamelles	1 octet (EIS 6)	
43	Moteur 3 Retour d'information Lamelles	1 octet (EIS 6)	
44	Moteur 4 Retour d'information Lamelles	1 octet (EIS 6)	
45	Moteurs 1-4 État des positions	1 bit (EIS 1)	Si cet objet de communication reçoit un télégramme de valeur « 0 » ou de « 1 », les positions d'état actuelles des rideaux concernés sont envoyées au bus (objets 37-44).
46	Moteur 1 Position maximale haute	1 bit (EIS 1)	Cet objet de communication permet d'envoyer un télégramme de valeur « 1 » pour le rideau concerné, lorsque la position maximale haute est atteinte. Dès lors que le rideau quitte cette position, un télégramme de valeur « 0 » est envoyé. Les positions maximales haute et basse sont déterminées par le paramétrage des durées de déplacement.
47	Moteur 2 Position maximale haute	1 bit (EIS 1)	
48	Moteur 3 Position maximale haute	1 bit (EIS 1)	
49	Moteur 4 Position maximale haute	1 bit (EIS 1)	
50	Moteur 1-4 Position maximale haute	1 bit (EIS 1)	Cet objet de communication permet d'envoyer un télégramme de valeur « 1 » pour les rideaux 1-4, lorsqu'ils ont tous atteint la position maximale haute. Dès lors que les quatre rideaux quittent cette position, un télégramme de valeur « 0 » est envoyé. Les positions maximales haute et basse sont déterminées par le paramétrage des durées de déplacement.
51	Moteur 1 Position maximale basse	1 bit (EIS 1)	Cet objet de communication permet d'envoyer un télégramme de valeur « 1 » pour le rideau concerné, lorsque les quatre rideaux ont atteint la position maximale basse. Dès lors que le rideau quitte cette position, un télégramme de valeur « 0 » est envoyé. Les positions maximales haute et basse sont déterminées par le paramétrage des durées de déplacement.
52	Moteur 2 Position maximale basse	1 bit (EIS 1)	
53	Moteur 3 Position maximale basse	1 bit (EIS 1)	
54	Moteur 4 Position maximale basse	1 bit (EIS 1)	
55	Moteur 1-4 Position maximale basse	1 bit (EIS 1)	Cet objet de communication permet d'envoyer un télégramme de valeur « 1 » pour les rideaux 1-4, lorsqu'ils ont tous atteint la position maximale basse. Dès lors que les quatre rideaux ont quitté cette position, un télégramme de valeur « 0 » est envoyé. Les positions maximales haute et basse sont déterminées par le paramétrage des durées de déplacement.
56	Moteur 1 Verrouiller les fonctions	1 bit (EIS 1)	Si l'un de ces objets de communication reçoit un télégramme de valeur « 1 », les fonctions définies dans les paramètres ETS pour le rideau concerné sont verrouillées. Si l'un de ces objets de communication reçoit un télégramme de valeur « 0 », les fonctions définies dans les paramètres ETS pour le rideau concerné sont à nouveau accessibles.
57	Moteur 2 Verrouiller les fonctions	1 bit (EIS 1)	
58	Moteur 3 Verrouiller les fonctions	1 bit (EIS 1)	
59	Moteur 4 Verrouiller les fonctions	1 bit (EIS 1)	
60	Moteur 1-4 Verrouiller la fonction	1 bit (EIS 1)	Si cet objet de communication reçoit un télégramme de valeur « 1 », les fonctions définies dans les paramètres ETS pour les rideaux 1-4 sont verrouillées. Si cet objet de communication reçoit un télégramme de valeur « 0 », les fonctions définies dans les paramètres ETS pour les rideaux 1-4 sont à nouveau accessibles.

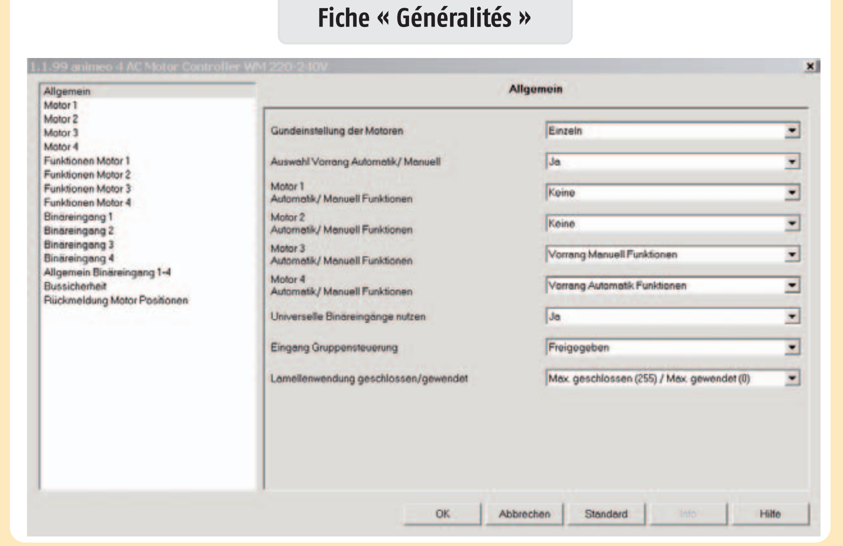
Nr.	Objektname	Typ	Beschreibung
61	Moteur 1 Priorité Auto/Manu	1 bit (EIS 1)	Ces objets de communication permettent d'accorder la priorité soit aux fonctions en mode automatique, soit aux fonctions en mode manuel. Si l'un de ces objets de communication reçoit un télégramme de valeur « 1 », les fonctions automatiques sont actives en priorité pour le rideau concerné. Si l'un de ces objets de communication reçoit un télégramme de valeur « 0 », les fonctions manuelles sont actives en priorité pour le rideau concerné.
62	Moteur 2 Priorité Auto/Manu	1 bit (EIS 1)	
63	Moteur 3 Priorité Auto/Manu	1 bit (EIS 1)	
64	Moteur 4 Priorité Auto/Manu	1 bit (EIS 1)	
65	Moteur 1 Annuler priorité	1 bit (EIS 1)	Si l'un de ces objets de communication reçoit un télégramme de valeur « 0 » ou de « 1 », la commutation de priorité pour le rideau concerné est annulée. La priorité active est redonnée aux fonctions automatiques ou manuelles, selon le cas. La priorité active est déterminée par le statut des objets de communication 61-64, ou par la priorité définie dans les paramètres ETS.
66	Moteur 2 Annuler priorité	1 bit (EIS 1)	
67	Moteur 3 Annuler priorité	1 bit (EIS 1)	
68	Moteur 4 Annuler priorité	1 bit (EIS 1)	
69	Module d'entrée 1 : HAUT / BAS	1 bit (EIS 1)	Une activation longue de la touche à l'entrée A de cet objet de communication génère un télégramme de valeur « 0 ». Le store vénitien se déplace vers le HAUT. Une activation longue de la touche à l'entrée B de cet objet de communication génère un télégramme de valeur « 1 ». Le store vénitien se déplace vers le BAS.
70	Module d'entrée 1 : Cran d'inclinaison / Arrêt	1 bit (EIS 1)	Une activation brève de la touche à l'entrée A de cet objet de communication génère un télégramme de valeur « 0 ». Les lamelles s'inclinent pour s'OUVRIR. Si le store vénitien est en train de se déplacer, l'activation brève de la touche à l'entrée A génère une commande d'arrêt. Une activation brève de la touche à l'entrée B de cet objet de communication génère un télégramme de valeur « 1 ». Les lamelles s'inclinent pour se FERMER. Si le store vénitien est en train de se déplacer, l'activation brève de la touche à l'entrée B génère une commande d'arrêt.
71	Module d'entrée 1 : A, commuter	1 bit (EIS 1)	Selon les réglages des paramètres et l'état du contact A du module d'entrée 1, cet objet de communication permet de générer un télégramme de commutation de valeur « 0 » ou « 1 ».
72	Module d'entrée 1 : B, commuter	1 bit (EIS 1)	Selon les réglages des paramètres et l'état du contact B du module d'entrée 1, cet objet de communication permet de générer un télégramme de commutation de valeur « 0 » ou « 1 ».
73	Module d'entrée 1 : A, valeur de 8 bits	1 octet (EIS 6)	Selon les réglages des paramètres, la valeur paramétrée (0-255) est envoyée lorsqu'un bord croissant apparaît au contact A de l'entrée 1.
74	Module d'entrée 1 : B, valeur de 8 bits	1 octet (EIS 6)	Selon les réglages des paramètres, la valeur paramétrée (0-255) est envoyée lorsqu'un bord croissant apparaît au contact B de l'entrée 1.
75	Module d'entrée 1 : A/B, variateur	1 bit (EIS 2)	Marche / Arrêt : Selon les réglages des paramètres, une activation brève du contact A/B du module d'entrée 1 génère un télégramme de valeur « 1 » ou « 0 ». Commutation : Selon les réglages des paramètres, une activation brève du contact A/B du module d'entrée 1 génère un télégramme de valeur « 1 » ou « 0 ».
76	Module d'entrée 1 : A/B, variateur, valeur	4 bit (EIS 2)	Variateur plus clair / plus sombre : Selon les réglages des paramètres, une activation longue du contact A de l'entrée 1 permet d'augmenter la luminosité. Selon les réglages des paramètres, une activation longue du contact B de l'entrée 1 permet de réduire la luminosité. Commutation plus clair / plus sombre : Selon les réglages des paramètres, une activation longue du contact A du module d'entrée 1 permet de varier à 100 %. Le fait de relâcher la touche correspondant à l'entrée A génère une commande d'arrêt. La dernière action de variation effectuée est alors inversée. Selon les réglages des paramètres, une activation longue du contact B du module d'entrée 1 permet de varier à 100 %. Le fait de relâcher la touche correspondant à l'entrée B génère une commande d'arrêt. La dernière action de variation effectuée est alors inversée.

nº	Nom de l'objet	Type	Description
77	Module d'entrée 2 : HAUT / BAS	1 bit (EIS 7)	Cf. description de l'objet 69, C/D au lieu de A/B
78	Module d'entrée 2 : Cran d'inclinaison / Arrêt	1 bit (EIS 7)	Cf. description de l'objet 70, C/D au lieu de A/B
79	Module d'entrée 2 : C, commuter	1 bit (EIS 1)	Cf. description de l'objet 71, C au lieu de A
80	Module d'entrée 2 : D, commuter	1 bit (EIS 1)	Cf. description de l'objet 72, D au lieu de B
81	Module d'entrée 2 : C, valeur de 8 bits	1 octet (EIS 6)	Cf. description de l'objet 73, C au lieu de A
82	Module d'entrée 2 : D, valeur de 8 bits	1 octet (EIS 6)	Cf. description de l'objet 74, D au lieu de B
83	Module d'entrée 2 : C/D, variateur	1 bit (EIS 2)	Cf. description de l'objet 75, C/D au lieu de A/B
84	Module d'entrée 2 : C/D, variateur, valeur	4 bit (EIS 2)	Cf. description de l'objet 76, C/D au lieu de A/B
85	Module d'entrée 3 : HAUT / BAS	1 bit (EIS 7)	Cf. description de l'objet 69, E/F au lieu de A/B
86	Module d'entrée 3 : Cran d'inclinaison / Arrêt	1 bit (EIS 7)	Cf. description de l'objet 70, E/F au lieu de A/B
87	Module d'entrée 3 : E, commuter	1 bit (EIS 1)	Cf. description de l'objet 71, E au lieu de A
88	Module d'entrée 3 : F, commuter	1 bit (EIS 1)	Cf. description de l'objet 72, F au lieu de B
89	Module d'entrée 3 : E, valeur de 8 bits	1 octet (EIS 6)	Cf. description de l'objet 73, E au lieu de A
90	Module d'entrée 3 : F, valeur de 8 bits	1 octet (EIS 6)	Cf. description de l'objet 74, F au lieu de B
91	Module d'entrée 3 : E/F, variateur	1 bit (EIS 2)	Cf. description de l'objet 75, E/F au lieu de A/B
92	Module d'entrée 3 : E/F, variateur, valeur	4 bit (EIS 2)	Cf. description de l'objet 76, E/F au lieu de A/B
93	Module d'entrée 4 : HAUT / BAS	1 bit (EIS 7)	Cf. description de l'objet 69, G/H au lieu de A/B
94	Module d'entrée 4 : Cran d'inclinaison / Arrêt	1 bit (EIS 7)	Cf. description de l'objet 70, G/H au lieu de A/B
95	Module d'entrée 4 : G, commuter	1 bit (EIS 1)	Cf. description de l'objet 71, G au lieu de A
96	Module d'entrée 4 : H, commuter	1 bit (EIS 1)	Cf. description de l'objet 72, H au lieu de B
97	Module d'entrée 4 : G, valeur de 8 bits	1 octet (EIS 6)	Cf. description de l'objet 73, G au lieu de A
98	Module d'entrée 4 : H, valeur de 8 bits	1 octet (EIS 6)	Cf. description de l'objet 74, H au lieu de B
99	Module d'entrée 4 : G/H, variateur	1 bit (EIS 2)	Cf. description de l'objet 75, G/H au lieu de A/B
100	Module d'entrée 4 : G/H, variateur, valeur	4 bit (EIS 2)	Cf. description de l'objet 76, G/H au lieu de A/B

5. Paramètres

Cette partie du manuel décrit les différentes options possibles pour chaque paramètre. Les préréglages sont indiqués en italique.
Sur les illustrations suivantes des fiches de paramétrage, un maximum de paramètres est représenté. En fonction des réglages des paramètres, les objets qui ne sont pas nécessaires sont masqués.

Fiche « Généralités »



Réglage de base des moteurs

Options possibles :
- *Groupé*
- Un par un

Ces paramètres permettent de déterminer si le réglage des sorties moteurs s'effectue en mode « *Groupé* » ou « Un par un ». Si le paramètre « *Groupé* » est sélectionné, une seule fiche est visible pour les quatre sorties moteurs (moteur 1–4).

⚠ Le mode « Groupé » est recommandé dans le cas de projets où les réglages des différentes sorties moteurs sont les mêmes.

Si le paramètre « Un par un » est sélectionné, quatre fiches individuelles sont visibles pour les réglages de base des sorties moteurs (moteur 1, moteur 2...)

Choix de la priorité Automatique / Manuelle

Options possibles :	• *Non* • Oui

Le paramètre « Oui » fait apparaître les réglages pour les fonctions de priorité. Parallèlement, les objets nécessaires s'affichent également.

Moteur 1...4
Fonctions automatiques / manuelles

Options possibles :	• *Aucune* • Priorité Fonctions automatiques • Priorité Fonctions manuelles

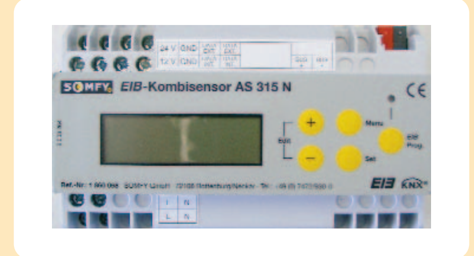
- ***Aucune:***
  Les commandes de déplacement sont traitées par ordre d'arrivée.

- **Priorité Fonctions automatiques :**
  Quand une commande automatique (commande de déplacement d'1 octet) arrive avant une commande manuelle (commande de déplacement d'1 bit), toutes les commandes manuelles sont verrouillées. Les objets pilotant des déplacements en position intermédiaire 1 ou 2 sont également verrouillés (objets 16-25). Une commande manuelle correspond à une commande générée par les touches d'entrée locales ou par l'émetteur hertzien. Une commande d'inclinaison (1 bit) peut cependant toujours être exécutée, dans les limites de la durée d'inclinaison paramétrée. La priorité donnée aux fonctions automatiques est annulée quand le moteur correspondant arrive à la position maximale haute, ou si l'objet correspondant « Annuler priorité » (65-68) reçoit un télégramme de valeur « 0 » ou « 1 ». Le passage de la priorité Fonctions manuelles (valeur « 0 ») à la priorité Fonctions automatiques (valeur « 1 ») et inversement s'exécute par le biais des objets correspondants (61-64). Après une commutation de priorité, la fonction de priorisation sélectionnée revient à l'état annulé. Cela signifie pour la priorité Fonctions automatiques que les commandes manuelles ne seront de nouveau verrouillées que par la commande automatique suivante.

- **Priorité Fonctions manuelles :**
  Quand une commande manuelle (commande de déplacement d'1 bit) arrive avant une commande automatique (commande de déplacement d'1 octet), toutes les commandes automatiques sont verrouillées. Une commande manuelle correspond à une commande générée par les touches d'entrée locales ou par l'émetteur hertzien. La priorité donnée aux fonctions manuelles est annulée quand le moteur correspondant arrive à la position maximale haute, ou si l'objet correspondant « Annuler priorité » (65-68) reçoit un télégramme de valeur « 0 » ou « 1 ». Le passage de la priorité Fonctions manuelles (valeur « 0 ») à la priorité Fonctions automatiques (valeur « 1 »), et inversement, s'exécute par le biais des objets correspondants (61-64). Après une commutation de priorité, la fonction de priorisation sélectionnée revient à l'état annulé. Cela signifie pour la priorité Fonctions manuelles que les commandes automatiques ne seront de nouveau verrouillées que par la commande manuelle suivante.
  ⚠ Voir chapitre 0 – Définitions

  ⚠ Avec la priorité Fonctions manuelles, l'utilisateur a la possibilité de désactiver les fonctions automatiques. Un minuteur permet par exemple de définir une période de confort pour l'utilisateur. À 8 heures, la priorité Fonctions manuelles est activée à l'aide de l'objet correspondant (61-64) et l'utilisateur peut positionner manuellement le produit à la position de son choix, jusqu'à ce que l'automate bascule la priorité sur Fonctions automatiques à 17 heures. L'objet correspondant (61-64) permet de basculer à tout moment entre la priorité Fonctions manuelles et la priorité Fonctions automatiques.





Pour le réglage d'un minuteur, le pilote de façade AS 315 N (Réf 1860069) peut être l'outil idéal.

Utilisation comme entrées binaires universelles

Options possibles :	• *Non* • Oui

Le paramètre « Oui » ouvre quatre autres fiches (entrée binaire 1...4). Les touches d'entrée locales peuvent alors être reliées aux objets correspondants (69–100). Une touche conventionnelle peut donc servir à plusieurs fonctions. Par exemple : commutateur, fonction store vénitien, variateur ou envoi d'une valeur.

Entrée Commande de groupe

Options possibles :	• *verrouillée* • déverrouillée

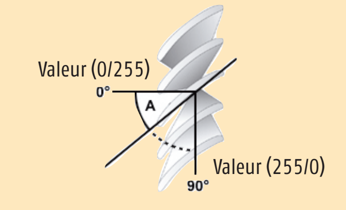
Ce paramètre permet de déterminer si l'accès à la commande de groupe est verrouillée ou déverrouillée. Cette entrée permet de commander les quatre moteurs simultanément. Quel que soit le paramétrage choisi, les réglages de sécurité (objets 26–35) bénéficient d'une priorité supérieure. Si un objet de sécurité est actif, l'accès à la commande de groupe est verrouillé.

⚠ En cas de coupure d'alimentation du bus, cette entrée est déverrouillée, même si le paramétrage prévoit son verrouillage, ce qui permet de l'utiliser en cas d'urgence. Lorsque l'alimentation électrique du bus est rétablie, cette entrée est de nouveau verrouillée ou non en fonction des réglages de ce paramètre.

Inclinaison des lamelles : fermeture / inclinaison
UNIQUEMENT POUR LES STORES VÉNITIENS

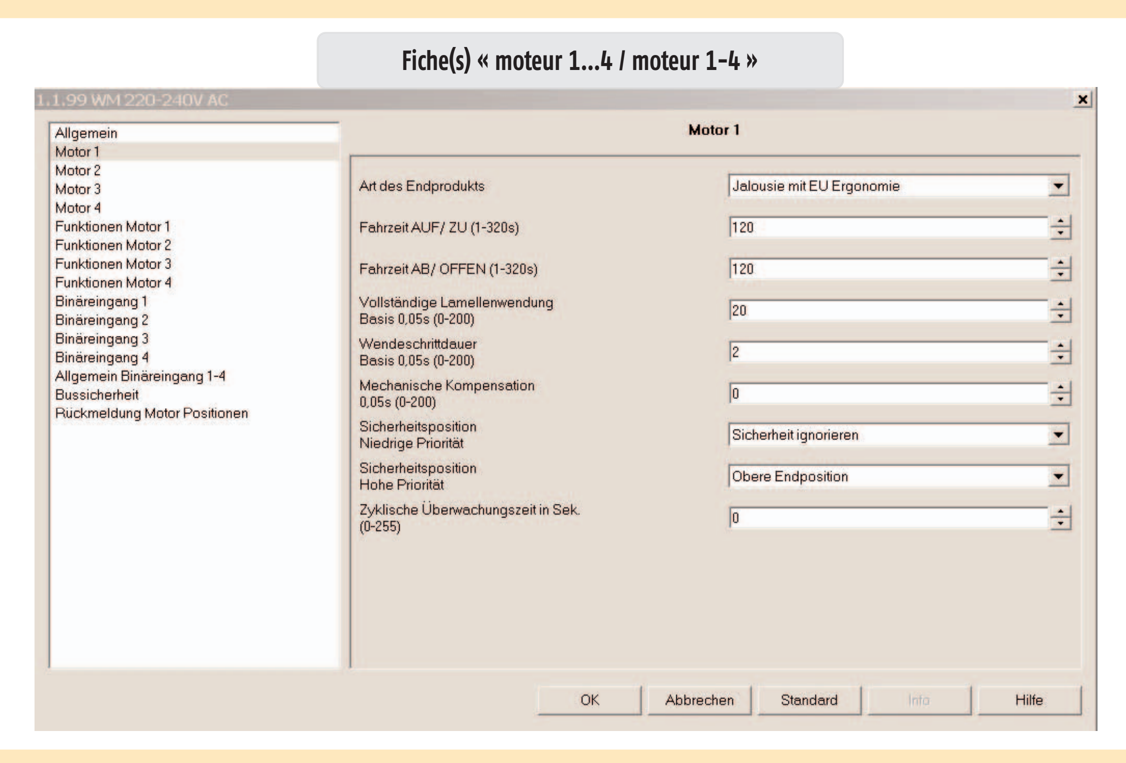
Options possibles :	• Fermeture maximale (255) / inclinaison maximale (0) • Fermeture maximale (0) / inclinaison maximale (255)

• Fermeture maximale (255) / inclinaison maximale (0)
Si l'objet correspondant (12–15) reçoit un télégramme d'une valeur de « 255 », la lamelle se met en position de fermeture maximale.
Si l'objet correspondant (12–15) reçoit un télégramme d'une valeur de « 0 », la lamelle se met en position d'inclinaison maximale, donc elle s'ouvre.



• Fermeture maximale (255) / inclinaison maximale (0)
Si l'objet correspondant (12–15) reçoit un télégramme d'une valeur de « 0 », la lamelle se met en position de fermeture maximale.
Si l'objet correspondant (12–15) reçoit un télégramme d'une valeur de « 255 », la lamelle se met en position d'inclinaison maximale, donc elle s'ouvre.

Fiche(s) « moteur 1...4 / moteur 1-4 »



Quatre fiches distinctes (moteur 1...4) sont visibles quand la fiche « Généralités » du réglage de base des moteurs est paramétrée sur « Un par un ». Une seule fiche (moteur 1-4) est visible quand la fiche « Généralités » du réglage de base des moteurs est paramétrée sur « Groupé ».

Type de produit

Options possibles :	• *Store vénitien en ergonomie EU* • Store vénitien en ergonomie US • Stores verticaux, volets roulants, stores extérieurs • Fenêtre

- ***Store vénitien en ergonomie EU***
  Ce paramètre détermine que le pilotage du store vénitien par les touches d'entrée locales ou l'émetteur manuel hertzien RTS de Somfy s'effectue selon l'ergonomie EU.
  Si les touches d'entrée locales sont utilisées comme entrées binaires universelles, l'ergonomie d'utilisation est définie par les différents paramètres (pression longue / brève). L'ergonomie d'utilisation par l'émetteur hertzien RTS de Somfy demeure inchangée.
  ⚠ Pour des explications sur les ergonomies EU, US ou Screen, reportez-vous au chapitre 0, Définitions.

- **Store vénitien en ergonomie US**
  Ce paramètre détermine que le pilotage du store vénitien par les touches d'entrée locales ou l'émetteur manuel hertzien RTS de Somfy s'effectue selon l'ergonomie US. Si les touches d'entrée locales sont utilisées comme entrées binaires universelles, l'ergonomie d'utilisation est définie par les différents paramètres (pression longue / brève). L'ergonomie d'utilisation par l'émetteur hertzien RTS de Somfy demeure inchangée.
  ⚠ Pour des explications sur les ergonomies EU, US ou Screen, reportez-vous au chapitre 0, Définitions.

- **Stores verticaux, volets roulants, stores**
  Ce paramètre détermine que le rideau correspondant est piloté par les commandes Déplacement / Arrêt lorsque la commande est effectuée par les touches d'entrée locales ou l'émetteur hertzien RTS de Somfy.
  Si les touches d'entrée locales sont utilisées comme entrées binaires universelles, l'ergonomie d'utilisation est définie par les différents paramètres (pression longue / brève). L'ergonomie d'utilisation par l'émetteur hertzien RTS de Somfy demeure inchangée.
  ⚠ Pour des explications sur les ergonomies EU, US ou Screen, reportez-vous au chapitre 0, Définitions.

- **Fenêtre**
  Ce paramètre détermine que la fenêtre correspondante est pilotée par les commandes Déplacement / Arrêt lorsque la commande est effectuée par les touches d'entrée locales ou l'émetteur hertzien RTS de Somfy.
  Si les touches d'entrée locales sont utilisées comme entrées binaires universelles, l'ergonomie d'utilisation est définie par les différents paramètres (pression longue / brève). L'ergonomie d'utilisation par l'émetteur hertzien RTS de Somfy demeure inchangée.
  ⚠ Pour des explications sur les ergonomies EU, US ou Screen, reportez-vous au chapitre 0, Définitions.

Déplacement HAUT / FERMER (1 – 320 s)

Options possibles :	• *120* • 1 – 320 secondes

Le temps paramétré ici est la durée maximale pour atteindre la position maximale haute en partant de la position maximale basse, ou bien la durée maximale dont un moteur de fenêtre a besoin pour fermer ladite fenêtre. Un délai supplémentaire de 5 secondes est toujours ajouté, sauf dans le cas des télégrammes de position (objets 8-11). Cependant, si l'objet correspondant reçoit un télégramme de position d'une valeur de « 0 », un délai supplémentaire de 5 secondes est de nouveau ajouté.

Déplacement BAS / OUVRIR (1 – 320 s)

Options possibles :	• *120* • 1 – 320 secondes

Le temps paramétré ici est la durée maximale pour atteindre la position maximale basse en partant de la position maximale haute, ou bien la durée maximale dont un moteur de fenêtre a besoin pour ouvrir ladite fenêtre. Un délai supplémentaire de 5 secondes est toujours ajouté, sauf dans le cas des télégrammes de position (objets 8-11). Cependant, si l'objet correspondant reçoit un télégramme de position d'une valeur de « 255 », un délai supplémentaire de 5 secondes est de nouveau ajouté.

Inclinaison complète des lamelles
Graduation : 0,05 s (0 – 200)

Options possibles :	• *20* • 0 – 200

Le temps paramétré ici est la durée maximale d'inclinaison des lamelles. Ce paramètre n'est visible que si le type de produit sélectionné est soit store vénitien en ergonomie EU soit store vénitien en ergonomie US.

Durée d'un cran d'inclinaison
Graduation : 0,05 s (0 – 200)

Options possibles :	• *2* 0 – 200

Le temps paramétré ici est la durée nécessaire pour effectuer un cran d'inclinaison. Ce paramètre n'est visible que si le type de produit sélectionné est soit store vénitien en ergonomie EU soit store vénitien en ergonomie US.

Compensation mécanique
0,05 s (0 – 200)

Options possibles :	• *0* • 0 – 200

La durée pour la compensation mécanique est active dès lors qu'une valeur supérieure à « *0* » est entrée. Le temps paramétré ici définit la durée ajoutée à l'inclinaison complète des lamelles, telle qu'elle est paramétrée, afin de tenir compte de leur tolérance mécanique. Cette durée est toujours ajoutée à la première inclinaison des lamelles en position ouverte, dès lors que le type de produit sélectionné est soit store vénitien en ergonomie EU soit store vénitien en ergonomie US.

Position de sécurité
Priorité basse

Options possibles :	• Position maximale haute • Position maximale basse • Position intermédiaire 1 • Position intermédiaire 2 • Ignorer la consigne de sécurité • Arrêt • Ouverture de la fenêtre • Fermeture de la fenêtre

Ce paramètre permet de définir la position de sécurité « Sécurité basse » pour le rideau correspondant. Si un objet de communication (objet 26–30) reçoit un télégramme de valeur « 1 », le rideau correspondant se déplace pour atteindre la position définie dans les paramètres ETS. Si un de ces objets de communication reçoit un télégramme de valeur « *0* », aucune action n'est exécutée. Si l'un de ces objets de communication est activé par l'action d'un télégramme de valeur « 1 » et que l'un des objets de communication 31–34 (position de sécurité, priorité élevée) reçoit un télégramme de valeur « 1 », le moteur correspondant amène le rideau en position définie dans les paramètres ETS comme position de sécurité, priorité élevée.

Position de sécurité
Priorité élevée

Options possibles :	• *Position maximale haute* • Position maximale basse • Ignorer la consigne de sécurité • Arrêt • Ouverture de la fenêtre • Fermeture de la fenêtre

Ce paramètre permet de définir la position de sécurité « Sécurité élevée » pour le moteur correspondant. Si un objet de communication (objet 31–35) reçoit un télégramme de valeur « 1 », le rideau correspondant se déplace pour atteindre la position définie dans les paramètres ETS. Si un de ces objets de communication reçoit un télégramme de valeur « *0* », aucune action n'est exécutée. Si l'option « Répéter la dernière commande de déplacement après une consigne de sécurité (Oui) » est sélectionnée dans les paramètres ETS, cette action est exécutée pour le rideau correspondant. Même si, dans ce cas, un objet est déjà activé pour un déplacement de sécurité basse (« 1 »), le rideau est amené à la position paramétrée correspondante.

Intervalle de surveillance périodique en secondes (0 – 255)

Options possibles :	• *0* • 0 – 255

L'intervalle de surveillance périodique est actif dès lors qu'une valeur supérieure à « *0* » est entrée. Il se réfère aux deux objets de sécurité : priorité haute ou basse.

⚠ Avec le délai périodique de surveillance, il convient de s'assurer que le délai de l'émetteur périodique est plus court d'environ 1/4 par rapport à l'intervalle de surveillance périodique pour les objets de sécurité, priorité haute ou basse.
Si ce paramètre reste réglé comme prédéfini à la valeur « *0* », les objets de sécurité réagissent de manière statique aux valeurs « 1 » et « 0 ».

Fiche « fonctions moteur 1...4 / fonctions moteur 1-4 »

1.1.99 WM 220-240V AC

- Allgemein
- Motor 1
- Motor 2
- Motor 3
- Motor 4
- Funktionen Motor 1
- Funktionen Motor 2
- Funktionen Motor 3
- Funktionen Motor 4
- Binäreingang 1
- Binäreingang 2
- Binäreingang 3
- Binäreingang 4
- Allgemein Binäreingang 1-4
- Bussicherheit
- Rückmeldung Motor Positionen

Funktionen Motor 1

Zwischenposition 1 AUF/ AB Position (0-100%)	0
Position Lamelle (0-100%)	0
Zwischenposition 2 AUF/ AB Position (0-100%)	0
Position Lamelle (0-100%)	0
Fahrbefehl (Byte) sperren	Nein
Wendebefehl (Byte) sperren	Nein
Fahrbefehl (Bit) sperren	Nein
Schritt/ Stopp Befehl (Bit) sperren	Nein
Lokale Taster und Somfy RTS Funksignale sperren	Nein
Letzten Fahrbefehl nach Sicherheit wiederholen	Nein

OK | Abbrechen | Standard | Info | Hilfe

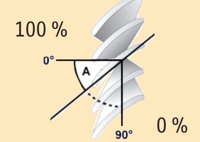
Quatre fiches distinctes (fonctions moteur 1...4) sont visibles si, sur la fiche « Généralités », le réglage de base des rideaux est paramétré sur « Un par un ». Une seule fiche (moteur 1-4) est visible si, sur la fiche « Généralités », le réglage de base des rideaux est paramétré sur « Groupé ».

Position intermédiaire 1
Position HAUT / BAS (0 – 100 %)

Options possibles :	• *0* • 0 – 100

Ce paramètre permet de définir la position « HAUT / BAS » pour la position intermédiaire 1. La valeur indiquée en pourcentage se réfère aux temps de déplacement pour le rideau correspondant paramétrés dans les fiches moteur 1...4 ou dans la fiche moteur 1-4.

Position des lamelles (0 – 100 %)



Options possibles :	• *0* • 0 – 100

Ce paramètre permet de définir la position « Lamelles » pour la position intermédiaire 1. La valeur indiquée en pourcentage se réfère à l'inclinaison complète des lamelles pour le store vénitien correspondante paramétrée dans les fiches moteur 1...4 ou dans la fiche moteur 1-4.

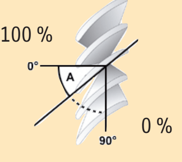
⚠ La position intermédiaire 1 peut également être étalonnée individuellement pour chaque sortie moteur, par le biais des touches locales conventionnelles ou de l'émetteur hertzien. <u>La dernière position étalonnée est alors la seule considérée.</u>

Position intermédiaire 2
Position HAUT / BAS (0 – 100 %)

Options possibles :	• *0* • 0 – 100

Ce paramètre permet de définir la position « HAUT / BAS » pour la position intermédiaire 2. La valeur indiquée en pourcentage se réfère aux temps de déplacement pour le rideau correspondant paramétrés dans les fiches moteur 1...4 ou dans la fiche moteur 1-4.

Position Lamelle (0 – 100 %)



Options possibles :	• *0* • 0 – 100

Ce paramètre permet de définir la position « Lamelles » pour la position intermédiaire 2. La valeur indiquée en pourcentage se réfère à l'inclinaison complète des lamelles pour le store vénitien correspondante paramétrée dans les fiches moteur 1...4 ou dans la fiche moteur 1-4.

Verrouillage des commandes de déplacement (octet)

Options possibles :	• *Non* • Oui

Ces paramètres permettent de verrouiller, pour chacun des objets de verrouillage (56-60), les commandes de déplacement (en octet). Si l'objet correspondant reçoit un télégramme de valeur « 1 » pendant qu'un rideau est en déplacement, le mouvement en cours est exécuté jusqu'au bout. Le verrouillage s'applique ensuite à toute commande de déplacement (en octet) ultérieure. Si l'objet correspondant reçoit un télégramme de valeur « 0 », les commandes de déplacement (en octet) sont de nouveau déverrouillées.

Verrouillage des commandes d'inclinaison (octet)

Options possibles :	• *Non* • Oui

Ces paramètres permettent de verrouiller, pour chacun des objets de verrouillage (56-60), les commandes d'inclinaison (en octet). Si l'objet correspondant reçoit un télégramme de valeur « 1 » pendant qu'un store vénitien est en train de s'incliner, le mouvement en cours est exécuté jusqu'au bout. Le verrouillage s'applique ensuite à toute commande d'inclinaison (en octet) ultérieure. Si l'objet correspondant reçoit un télégramme de valeur « 0 », les commandes d'inclinaison (en octet) sont de nouveau déverrouillées.

Verrouillage des commandes de déplacement (bit)

Options possibles :	• *Non* • Oui

Ces paramètres permettent de verrouiller, pour chacun des objets de verrouillage (56-60), les commandes de déplacement (en bit). Si l'objet correspondant reçoit un télégramme de valeur « 1 » pendant qu'un rideau est en déplacement, le mouvement en cours est exécuté jusqu'au bout. Le verrouillage s'applique ensuite à toute commande de déplacement (en bit) ultérieure. Si l'objet correspondant reçoit un télégramme de valeur « 0 », les commandes de déplacement (en bit) sont de nouveau déverrouillées.

Verrouillage cran d'inclinaison / arrêt (bit)

Options possibles :	• *Non* • Oui

Ces paramètres permettent de verrouiller, pour chacun des objets de verrouillage (56-60), les commandes cran d'inclinaison / arrêt (en bit). Si l'objet correspondant reçoit un télégramme de valeur « 1 » pendant qu'un store vénitien est en train de s'incliner, le mouvement en cours est exécuté jusqu'au bout. Le verrouillage s'applique ensuite à toute commande d'inclinaison (en bit) ultérieure. Si l'objet correspondant reçoit un télégramme de valeur « 0 », les commandes de cran / arrêt ou d'inclinaison (en bit) sont de nouveau déverrouillées.

Verrouillage des touches locales et des signaux hertzien RTS de Somfy

Options possibles :	• *Non* • Oui

Ces paramètres permettent de verrouiller, pour chacun des objets de verrouillage (56-60), les touches d'entrée locales ou les signaux hertziens RTS de Somfy. Si l'objet correspondant reçoit un télégramme de valeur « 1 » pendant qu'un moteur est en action, le mouvement en cours est exécuté jusqu'au bout. Le verrouillage s'applique ensuite à toute nouvelle commande générée par les touches d'entrée locales ou les signaux hertziens RTS de Somfy. Si l'objet correspondant reçoit un télégramme de valeur « 0 », les commandes des touches d'entrée locales ou des signaux hertziens RTS de Somfy sont de nouveau déverrouillées.

Répéter la dernière commande de déplacement après une consigne de sécurité

Options possibles :	• *Non* • Oui

Si ce paramètre est réglé sur « Oui », la dernière commande de déplacement est répétée après l'annulation d'une consigne de sécurité. Cela signifie que l'objet revient à la position qui était active avant qu'un des objets de sécurité correspondants, priorité basse ou élevée, reçoive un télégramme de valeur « 1 ».

Fiches « Entrée binaire 1...4 »

1.1.99 WM 220-240V AC

Allgemein
Motor 1
Motor 2
Motor 3
Motor 4
Funktionen Motor 1
Funktionen Motor 2
Funktionen Motor 3
Funktionen Motor 4
Binäreingang 1
Binäreingang 2
Binäreingang 3
Binäreingang 4
Allgemein Binäreingang 1-4
Bussicherheit
Rückmeldung Motor Positionen

Binäreingang 1

Basis Funktion	Jalousie, AUF/ AB
Langer Tastendruck nach	0,5 Sekunden
Kontaktart Eingang A	Schließer
Kontaktart Eingang B	Schließer

OK | Abbrechen | Standard | Info | Hilfe

Généralités

Pour chaque entrée binaire, quatre options sont possibles comme fonctions de base :

- *Store vénitien HAUT / BAS*
- Commutateur / Contact sans potentiel
- Valeur de 8 bits (bord croissant)
- Variateur

Nous allons maintenant décrire les fonctions et paramètres proposés selon l'option sélectionnée comme fonction de base. Des illustrations sont pour cela fournies afin de présenter les différents éléments affichés une fois l'option Fonction de base choisie pour une entrée binaire. Les fonctions sont décrites par rapport aux contacts A/B du module d'entrée 1, mais sont identiques pour les contacts C/D, E/F et G/H des module d'entrée 2-4.

⚠ Pour la fonction de base « Store vénitien HAUT / BAS », il faut vérifier quel contact actionne la commande « HAUT » ou « BAS ». Il en va de même pour la fonction de base « Variateur », avec les sens de variation « plus clair » ou « plus sombre ». La fonction de base préprogrammée pour les fiches « Entrée binaire 1...4 » est « Store vénitien HAUT / BAS ».

Fonction de base

Options possibles :	• *Store vénitien HAUT / BAS* • Commutateur / Contact sans potentiel • Valeur de 8 bits (bord croissant) • Variateur

Activation longue de la touche après...

Options possibles :	• *0,5 seconde* • 0,3....5,0 seconde(s)

Ce paramètre définit, pour la touche correspondante, le temps d'activation qui différencie une activation brève (cran / arrêt) d'une activation longue (HAUT / BAS), afin de générer le télégramme correspondant. Si la durée est fixée à 0,5 seconde, par exemple, un télégramme d'activation longue n'est généré que si l'activation de la touche dure plus de 0,5 seconde. En revanche, si l'activation dure moins de 0,5 seconde, c'est un télégramme d'activation brève qui sera généré.

Type de contact à l'entrée A

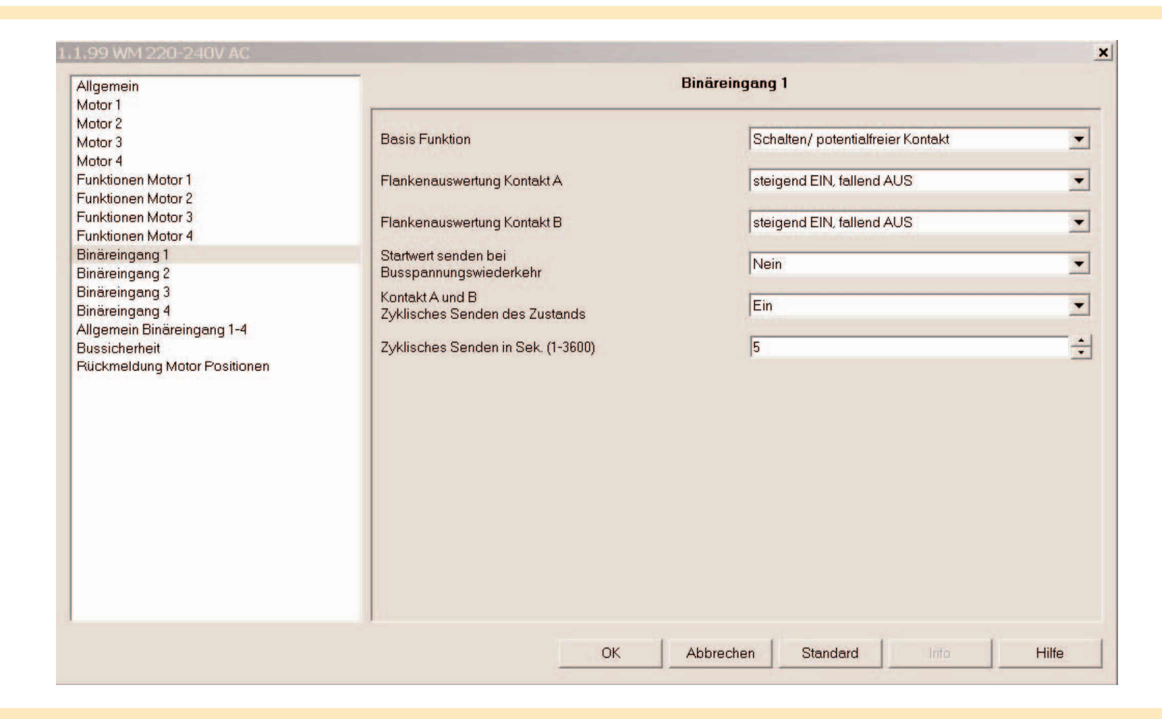
Options possibles :	• *Fermeture* • Ouverture

Ces paramètres permettent de déterminer le type de contact situé à l'entrée locale A. Fermeture : le contact à cette entrée locale est actif fermé et inactif ouvert. Ouverture : le contact à cette entrée locale est actif ouvert et inactif fermé.

Type de contact à l'entrée B

Options possibles :	• *Fermeture* • Ouverture

Ces paramètres permettent de déterminer le type de contact situé à l'entrée locale B. Fermeture : le contact à cette entrée locale est actif fermé et inactif ouvert. Ouverture : le contact à cette entrée locale est actif ouvert et inactif fermé.



Fonction de base

Options possibles :

- *Store vénitien HAUT / BAS*
- Commutateur / Contact sans potentiel
- Valeur de 8 bits (bord croissant)
- Variateur

Évaluation du bord au contact A

Options possibles :

- *Croissant Marche, décroissant Arrêt*
- Croissant Arrêt, décroissant Marche
- Croissant Marche
- Décroissant Marche
- Croissant Arrêt
- Décroissant Arrêt
- Croissant Commutation
- Décroissant Commutation
- Croissant Commutation, décroissant Commutation
- Pas d'évaluation

Marche (« 1 ») Arrêt (« 0 ») Commutation (« 1/0 »)

En fonction de l'évaluation paramétrée pour le bord, la valeur correspondante « 0 » ou « 1 » est générée pour l'objet.

- ***Croissant Marche, décroissant Arrêt***

Si un bord croissant apparaît à l'entrée locale, l'objet prend la valeur « Marche ». Si un bord décroissant apparaît à l'entrée locale, l'objet prend la valeur « Arrêt ». La durée de l'activation n'est pas évaluée.

- **Croissant Arrêt, décroissant Marche**

Si un bord croissant apparaît à l'entrée locale, l'objet prend la valeur « Arrêt ». Si un bord décroissant apparaît à l'entrée locale, l'objet prend la valeur « Marche ». La durée de l'activation n'est pas évaluée.

- **Croissant Marche**

Si un bord croissant apparaît à l'entrée locale, l'objet prend la valeur « Marche ». Si un bord décroissant apparaît à l'entrée locale, celui-ci n'est pas évalué. La durée de l'activation n'est pas évaluée.

- **Décroissant Marche**

Si un bord décroissant apparaît à l'entrée locale, l'objet prend la valeur « Marche ». Si un bord croissant apparaît à l'entrée locale, celui-ci n'est pas évalué. La durée de l'activation n'est pas évaluée.

- **Croissant Arrêt**

Si un bord croissant apparaît à l'entrée locale, l'objet prend la valeur « Arrêt ». Si un bord décroissant apparaît à l'entrée locale, celui-ci n'est pas évalué. La durée de l'activation n'est pas évaluée.

- **Décroissant Arrêt**

Si un bord décroissant apparaît à l'entrée locale, l'objet prend la valeur « Arrêt ». Si un bord croissant apparaît à l'entrée locale, celui-ci n'est pas évalué. La durée de l'activation n'est pas évaluée.

- **Croissant Commutation**
Si un bord croissant apparaît à l'entrée locale, la valeur qu'avait l'objet est inversée. Si un bord décroissant apparaît à l'entrée locale, celui-ci n'est pas évalué. La durée de l'activation n'est pas évaluée.

- **Décroissant Commutation**
Si un bord décroissant apparaît à l'entrée locale, la valeur qu'avait l'objet est inversée. Si un bord croissant apparaît à l'entrée locale, celui-ci n'est pas évalué. La durée de l'activation n'est pas évaluée.

- **Croissant Commutation, décroissant Commutation**
Si un bord croissant ou décroissant apparaît à l'entrée locale, la valeur qu'avait l'objet est inversée.
La durée de l'activation n'est pas évaluée.

- **Pas d'évaluation**
Si un bord croissant ou décroissant apparaît à l'entrée locale, celui-ci n'est pas évalué

Évaluation du bord au contact B

Options possibles :		
	• *Croissant Marche, décroissant Arrêt* • Croissant Arrêt, décroissant Marche • Croissant Marche • Décroissant Marche • Croissant Arrêt • Décroissant Arrêt • Croissant Commutation • Décroissant Commutation • Croissant Commutation, décroissant Commutation • Pas d'évaluation	Pour la description, voir « Évaluation du bord au contact A »

Envoi de l'état de départ lors du rétablissement de l'alimentation du bus

Options possibles :	
	• Oui • *Non*

Si ce paramètre est réglé, l'état actuel de l'entrée est envoyé lorsque l'alimentation du bus est rétablie. Si ce paramètre est sur « Non », l'état actuel de l'entrée n'est pas envoyé.

Contact A et B
Communication périodique de l'état

Options possibles :	
	• *Pas d'envoi périodique* • Marche • Arrêt • Marche et Arrêt

Ce paramètre permet de déterminer si la valeur de commutation correspondant à un objet de communication doit être envoyée de manière périodique.

- ***Pas d'envoi périodique***
La valeur de commutation de l'objet de communication n'est pas communiquée périodiquement.

- **Marche**
Si la valeur de l'objet est « 1 », cette valeur est envoyée périodiquement. Si, par un changement de bord à l'entrée locale ou par la réception d'un télégramme, la valeur de l'objet passe à « 0 », l'envoi périodique s'arrête.

- **Arrêt**
Si la valeur de l'objet est « 0 », cette valeur est envoyée périodiquement. Si, par un changement de bord à l'entrée locale ou par la réception d'un télégramme, la valeur de l'objet passe de « 0 » à « 1 », l'envoi périodique s'arrête.

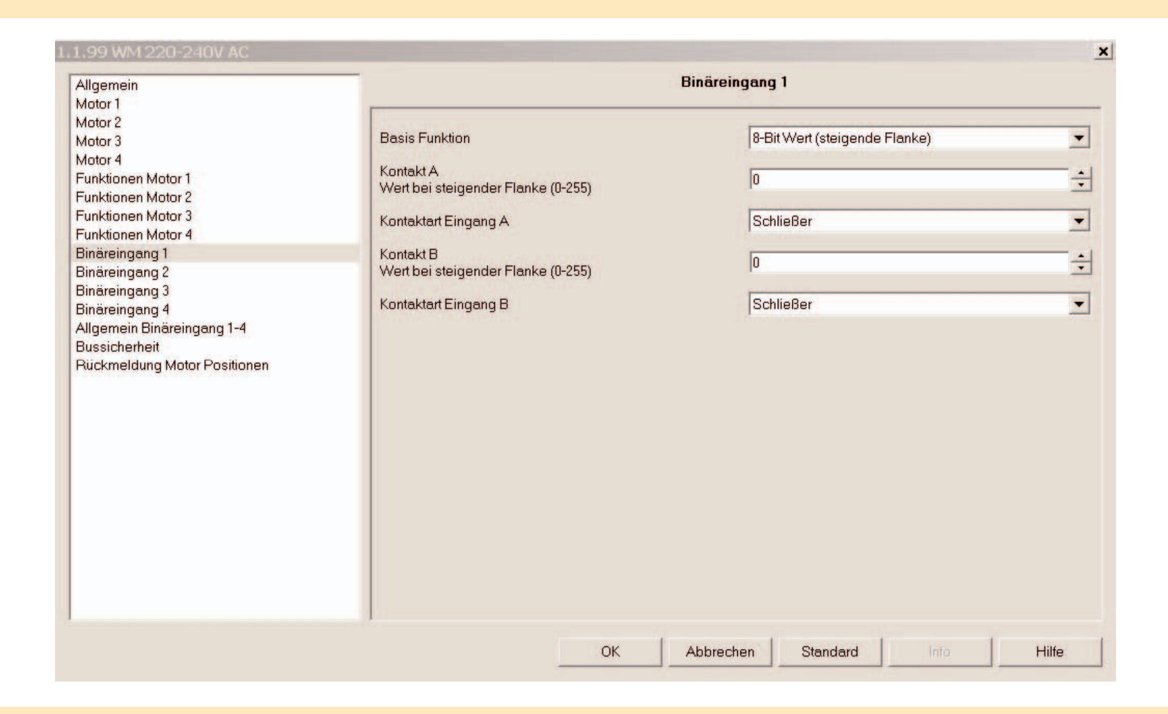
- **Marche et Arrêt**
Si la valeur de l'objet est de « 1 » ou de « 0 », cette valeur est envoyée périodiquement. Si la valeur de l'objet varie, par un changement de bord à l'entrée locale ou par la réception d'un télégramme, c'est la nouvelle valeur de l'objet qui est envoyée périodiquement.

Intervalle de communication périodique en secondes (1 – 3 600)

Options possibles :	
	• *5* • 1 – 3600

Ce paramètre permet de déterminer l'intervalle selon lequel la valeur correspondante de l'objet doit être envoyée.

⚠ Il convient de s'assurer que le temps de surveillance périodique du récepteur est supérieur d'un quart à celui de l'émetteur.



Fonction de base

Options possibles :	• *Store vénitien HAUT / BAS* • Commutateur / Contact sans potentiel • Valeur de 8 bits (bord croissant) • Variateur

Contact A
Valeur pour un bord croissant (0 – 255)

Options possibles :	• *0* • 0 – 255

Ce paramètre permet de déterminer la valeur envoyée pour un bord croissant à l'entrée locale A.

Type de contact à l'entrée A

Options possibles :	• *Fermeture* • Ouverture

Ces paramètres permettent de déterminer le type de contact situé à l'entrée locale A. Fermeture : le contact à cette entrée locale est actif fermé et inactif ouvert. Ouverture : le contact à cette entrée locale est actif ouvert et inactif fermé.

Contact B
Valeur pour un bord croissant (0 – 255)

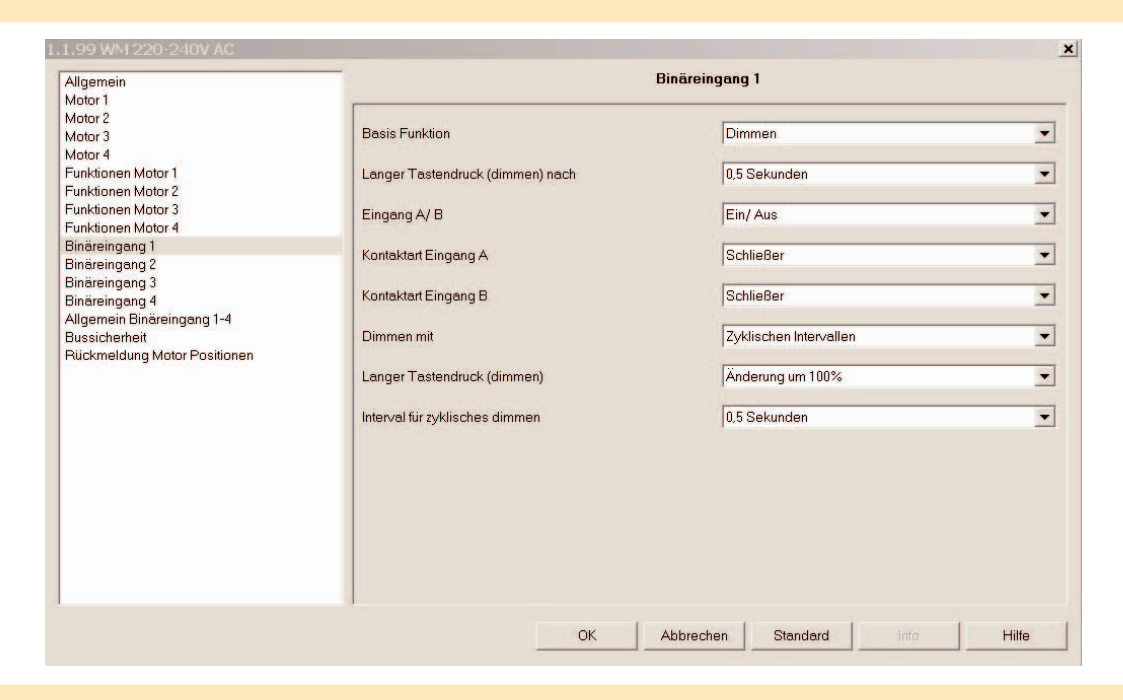
Options possibles :	• *0* • 0 – 255

Ce paramètre permet de déterminer la valeur envoyée pour un bord croissant à l'entrée locale B.

Type de contact à l'entrée B

Options possibles :	• *Fermeture* • Ouverture

Ces paramètres permettent de déterminer le type de contact situé à l'entrée locale B. Fermeture : le contact à cette entrée locale est actif fermé et inactif ouvert. Ouverture : le contact à cette entrée locale est actif ouvert et inactif fermé.



Fonction de base

Options possibles :	• *Store vénitien HAUT / BAS* • Commutateur / Contact sans potentiel • Valeur de 8 bits (Bord croissant) • Variateur

Activation longue de la touche (variateur) après...

Options possibles :	• *0,5 seconde* • 0,3 – 5,0 seconde(s)

Ce paramètre définit, pour la touche correspondante, le temps d'activation qui différencie l'envoi d'un télégramme de commutation d'un télégramme de variation. Si la durée est paramétrée à *0,5 seconde*, par exemple, seule une activation de plus de 0,5 seconde peut générer un télégramme de variation. En revanche, si l'activation dure moins de 0,5 seconde, c'est un télégramme de commutation qui est généré.

Entrée A/B

Options possibles :	• *Marche / Arrêt* • Commutation / Commutation	Marche (« 1 ») Arrêt (« 0 ») Commutation (« 1/0 »)

Ce paramètre permet de déterminer la valeur envoyée pour une activation brève de l'entrée locale correspondante.

• ***Marche / Arrêt***
Une activation brève de la touche à l'entrée A permet de générer un télégramme « Arrêt ». Une activation brève de la touche correspondante à l'entrée B permet de générer un télégramme « Marche ». En croisant les branchements des deux entrées, cette fonction peut être inversée.

• **Commutation / Commutation**
Une activation brève de la touche à l'entrée A ou B permet d'effectuer une commutation. Cela signifie que la valeur que possède l'objet correspondant à la commutation est inversée, puis envoyée.

Type de contact à l'entrée A

Options possibles :	• *Fermeture* • Ouverture

Ces paramètres permettent de déterminer le type de contact situé à l'entrée locale correspondante. Fermeture : le contact à cette entrée locale est actif fermé et inactif ouvert. Ouverture : le contact à cette entrée locale est actif ouvert et inactif fermé.

Type de contact à l'entrée B

Options possibles :	• *Fermeture* • Ouverture

Ces paramètres permettent de déterminer le type de contact situé à l'entrée locale correspondante. Fermeture : le contact à cette entrée locale est actif fermé et inactif ouvert. Ouverture : le contact à cette entrée locale est actif ouvert et inactif fermé.

Variateur avec...

Options possibles :	• *Télégramme d'arrêt* • Intervalles périodiques

- ***Télégramme d'arrêt***

Une activation brève de la touche à l'entrée locale A ou B génère un télégramme pour l'objet correspondant (1 bit). Une activation longue de la touche locale à l'entrée A permet de faire varier vers le plus clair l'objet correspondant (4 bits). Une activation longue de la touche locale à l'entrée B permet de faire varier vers le plus sombre l'objet correspondant (4 bits). En relâchant la touche correspondante, à l'entrée locale A ou B, une commande d'arrêt est générée.

- **Intervalles périodiques**

Une activation brève de la touche à l'entrée locale A ou B génère un télégramme « Marche » ou, le cas échéant, « Arrêt » pour l'objet correspondant (1 bit). Une activation longue de la touche locale à l'entrée A permet de faire varier vers le plus clair l'objet correspondant (4 bits), tant que la touche reste activée. En relâchant la touche à l'entrée locale A, l'envoi périodique est arrêté. Le degré d'inclinaison et la durée pour une variation vers le plus clair sont définis par les paramètres « Activation longue (variateur) » et « Intervalle pour la variation périodique ».
Une activation longue de la touche locale à l'entrée B permet de faire varier vers le plus sombre l'objet correspondant (4 bits), tant que la touche reste activée. En relâchant la touche à l'entrée locale B, l'envoi périodique est arrêté. Le degré d'inclinaison et la durée pour une variation vers le plus sombre sont définis par les paramètres « Activation longue (variateur) » et « Intervalle pour la variation périodique ».

Activation longue (variateur)

Options possibles :	• *Modification de 100 %* • Modification de 1/2 • Modification de 1/4 • Modification de 1/8 • Modification de 1/16 • Modification de 1/32 • Modification de 1/64

Ce paramètre définit le degré de variation correspondant au télégramme envoyé par une activation longue de la touche.

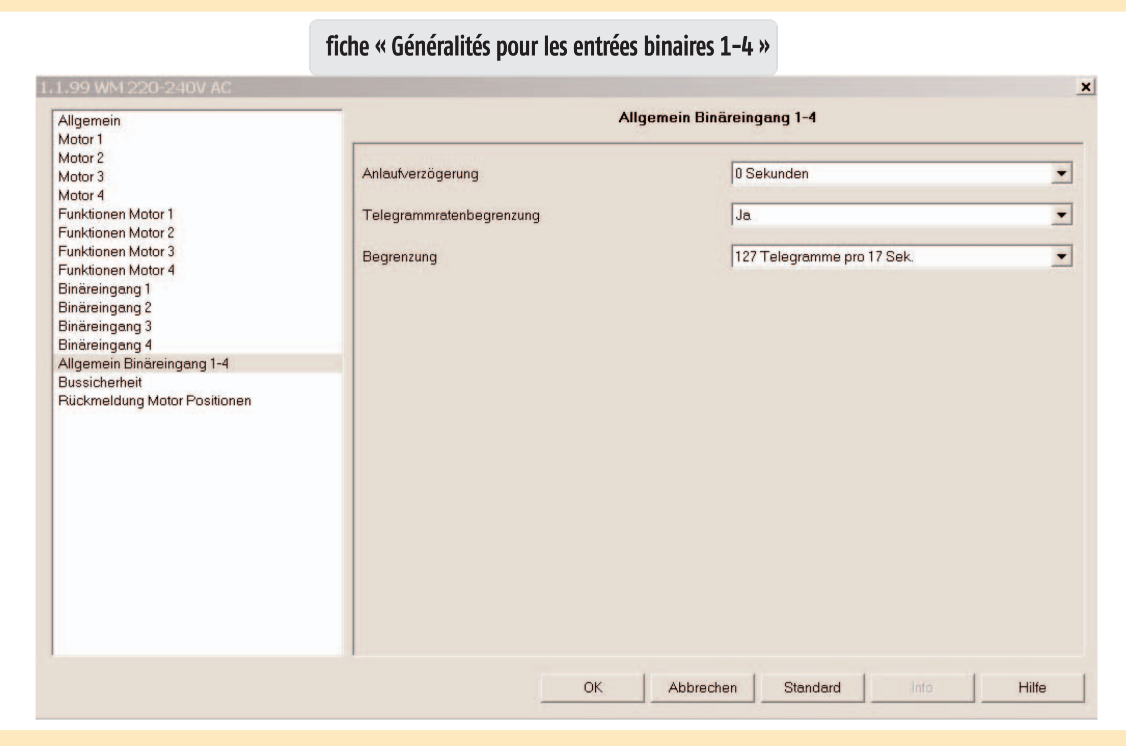
⚠ Si le paramétrage est réglé sur « Variateur avec intervalles périodiques », il faut veiller à paramétrer le degré de variation et l'intervalle pour la variation périodique de façon à ce qu'ils correspondent à la durée du variateur.

Intervalle pour la variation périodique

Options possibles :	• *0,5 seconde* • 0,5 – 7,0 seconde(s)

Ce paramètre définit la durée de l'intervalle pour un envoi périodique d'une commande de variation. Par exemple, si les réglages sont « Modification de 1/4 » et « Intervalle de 0,5 seconde », une activation longue de la touche d'entrée locale correspondante provoque une variation, vers le plus clair ou le plus sombre, d'1/4 toutes les demi-secondes.

fiche « Généralités pour les entrées binaires 1-4 »



Les paramètres définis ici se réfèrent aux entrées binaires 1-4.

Délai de fonctionnement

Options possibles :	• *0 seconde* • 0 – 21 secondes

Ce paramètre définit le temps qui s'écoule, une fois l'alimentation du bus rétablie, avant de pouvoir générer un premier télégramme.

Limitation du taux de télégramme

Options possibles :	• *Non* • Oui

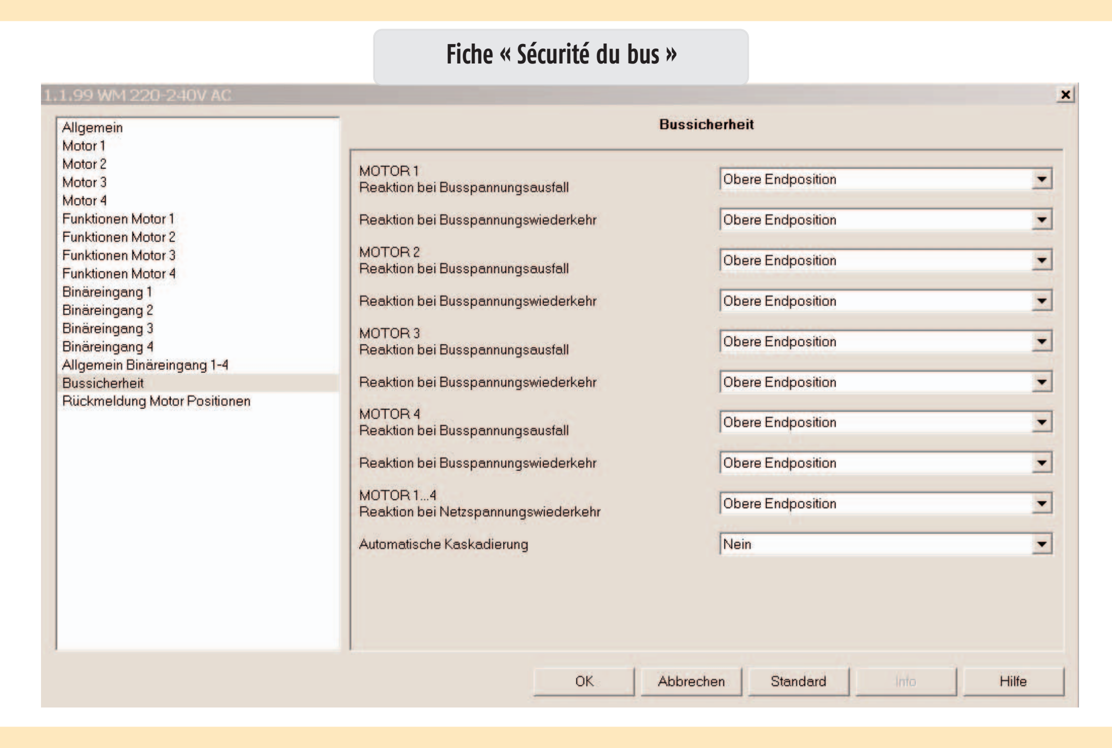
Cette option ouvre le paramètre pour configurer la limitation du taux de télégrammes. Cela permet de limiter le nombre de télégrammes envoyés par unité de temps.

Limitation

Options possibles :	• 30 télégrammes en 17 sec. • 60 télégrammes en 17 sec. • 100 télégrammes en 17 sec. • 127 télégrammes en 17 sec.

Ce paramètre définit le nombre de télégrammes qui peuvent être envoyés sur un intervalle de 17 secondes.

Fiche « Sécurité du bus »



Cette fiche permet de définir, pour chacune des sorties moteur, la réaction en cas de coupure d'alimentation du bus et au rétablissement de cette alimentation.

MOTEUR 1...4
Réaction en cas de coupure d'alimentation du bus

Options possibles :
- *Position maximale haute*
- Position maximale basse
- Ignorer
- Arrêt
- Position intermédiaire 1
- Position intermédiaire 2
- Ouverture de la fenêtre
- Fermeture de la fenêtre

Ce paramètre définit la position à adopter en cas de coupure d'alimentation du bus.

MOTEUR 1...4
Réaction lors du rétablissement de l'alimentation du bus

Options possibles :
- *Position maximale haute*
- Position maximale basse
- Ignorer
- Arrêt
- Position intermédiaire 1
- Position intermédiaire 2
- Ouverture de la fenêtre
- Fermeture de la fenêtre

Ce paramètre définit la position à adopter lorsque l'alimentation du bus est rétablie.

MOTEUR 1...4
Réaction lors du rétablissement de l'alimentation du réseau (230 V)

Options possibles :
- *Position maximale haute*
- Position maximale basse
- Ignorer
- Ouverture de la fenêtre
- Fermeture de la fenêtre

Ce paramètre définit la position à adopter lorsque l'alimentation du réseau (230 V) est rétablie.

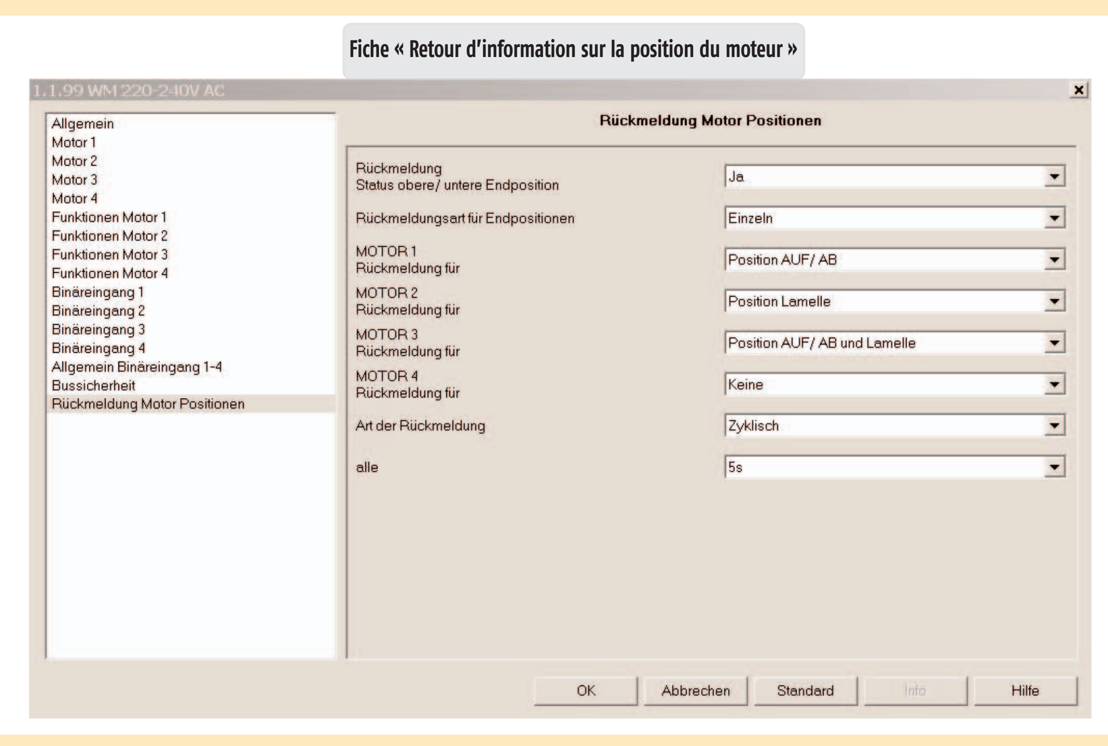
Mise en cascade automatique

Options possibles :
- *Non*
- Oui

Quand ce paramètre est sur « Oui », les sorties moteurs sont amenées à la position correspondante avec un délai d'une seconde entre chacune. Ce délai est pris en compte pour le déplacement à la position définie par les paramétrages « Réaction lors du rétablissement de l'alimentation du bus » et « Réaction lors du rétablissement de l'alimentation du réseau (230 V) »

⚠ Avantage : Pour des projets importants, cela permet de minimiser l'effet des pics de courant.

Fiche « Retour d'information sur la position du moteur »



Cette fiche permet de sélectionner les paramètres pour signaler au bus les positions d'état de chacun des rideaux. Les positions d'état générées à cette occasion se basent sur les durées d'inclinaison et de déplacement paramétrés dans les fiches moteur 1...4 ou dans la fiche moteur 1-4.

Retour d'information. État Position maximale basse / haute

Options possibles :	• *Non* • Oui

Cette option ouvre le paramètre « Type du retour d'information ».

Type du retour d'information pour les positions maximales

Options possibles :	• *Groupé, quand tous les rideaux sont en haut / en bas* • Un par un

- ***Groupé, quand tous les rideaux sont en haut / en bas***

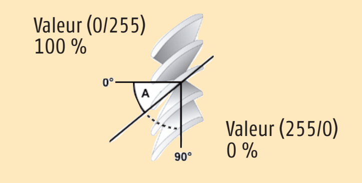
Si ce paramètre est sélectionné, la position maximale correspondante, haute ou basse, est signalée au bus uniquement quand les quatre rideaux ont atteint la position maximale haute (objet 50) ou basse (objet 55).

- **Un par un**

Si ce paramètre est sélectionné, la position maximale correspondante, haute ou basse, est signalée au bus de façon individuelle pour chaque rideau. Les objets 46-49 et 51-54 sont alors utilisés selon le cas.

MOTEUR 1...4. Retour d'information pour...

Options possibles :	• Position HAUT / BAS • Position des lamelles • Position HAUT / BAS et lamelles • *Aucune position*



- **Position HAUT / BAS**

Ce paramètre permet d'envoyer au bus la position HAUT / BAS pour le moteur correspondant, en fonction du paramètre « Type de retour d'information ». « 0 » = haut / « 255 » = bas

- **Position des lamelles**

Ce paramètre permet d'envoyer au bus la position des lamelles pour le moteur correspondant, en fonction du paramètre « Type de retour d'information ». « 0 / 255 » = lamelles ouvertes, « 255 / 0 » = lamelles fermées
La valeur correspondant à la position des lamelles et reçue par l'objet correspondant, dépend du réglage des paramétrages de la fiche « Généralités ». Inclinaison des lamelles : fermées / inclinées UNIQUEMENT POUR LES STORES VÉNITIENS

- **Position HAUT / BAS et lamelles**

Ce paramètre permet d'envoyer au bus la position HAUT / BAS et celle des lamelles pour le moteur correspondant, en fonction du paramètre « Type de retour d'information ». « 0 » = haut, « 255 » = bas, « 0 / 255 » = lamelles ouvertes, « 255 / 0 » = lamelles fermées
La valeur correspondant à la position des lamelles et reçue par l'objet correspondant, dépend du réglage des paramétrages de la fiche « Généralités ». Inclinaison des lamelles : fermées / inclinées UNIQUEMENT POUR LES STORES VÉNITIENS

- ***Aucune position***
Aucune position n'est signalée au bus.

Type du retour d'information

Options possibles :	• *à la demande* • Lors d'un changement de position • Périodique

- ***À la demande***
La position actuelle du rideau doit être demandée par l'objet 45.

- **Lors d'un changement de position**
La position actuelle du rideau correspondant est envoyée après chaque changement de position. Celle-ci est envoyée au bus une fois le rideau arrivé à la position visée.

- **Périodique**
Cette option ouvre un paramètre supplémentaire (« Toutes les... »), qui permet de paramétrer l'intervalle de temps pour l'envoi périodique.

Toutes les

Options possibles :	• *5 secondes* • 10 secondes • 20 secondes • 30 secondes • 60 secondes	Ce paramètre permet de définir selon quel intervalle de temps la position actuelle du rideau correspondant doit être communiqué.

6. Diagnostic

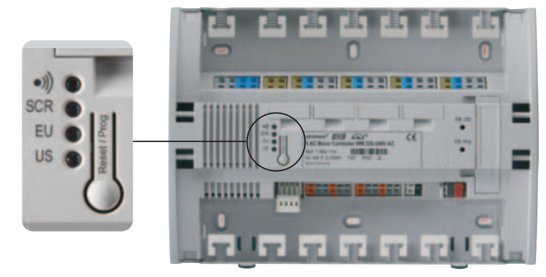
6.1 Les diodes du Contrôleur de moteurs animeo KNX/EIB

Les diodes lumineuses du Contrôleur de moteurs animeo KNX/EIB peuvent servir aux fonctions suivantes :
- Indication de l'état de marche de l'appareil pendant son utilisation (raccordement à l'alimentation 230 V et à celle du bus KNX/EIB, réception des signaux hertziens...)
- Aperçu limité des paramétrages.

6.2 Informations pendant l'utilisation

Réception d'une information par télécommande. . . . .

Sécurité basse/élevée, ou objet « Verrouiller les fonctions » activé. . . . . .
L'appareil est prêt à fonctionner. Affichage de la réception de télégrammes EIB.



6.3 État de la configuration

⚠ Il n'est possible d'obtenir l'état des paramétrages que dans la configuration de livraison, avant toute programmation de l'appareil par l'ETS. Dès lors que l'appareil a été programmé par l'ETS, il n'est plus possible de consulter cet état à l'aide de la touche Reset / Prog. Quand la mémoire de l'appareil a été vidée par le biais de l'ETS, la touche Reset / Prog permet de nouveau d'obtenir l'état des paramétrages. Il est toujours possible de consulter l'état de la fonction radio (diode verte en haut).

DEL	Allumée (2 s)	Clignotante
•))) = Verte	Reconnaissance de la télécommande	Pas de télécommande
SCR = Jaune	Store vertical dont les temps de déplacement et d'inclinaison ont été enregistrés	Store vertical sans temps de déplacement et d'inclinaison enregistrés
EU = Orange	Store vénitien en ergonomie EU dont les temps de déplacement et d'inclinaison ont été enregistrés	Store vénitien en ergonomie EU sans temps de déplacement et d'inclinaison enregistrés
US = Rouge	Store vénitien en ergonomie US dont les temps de déplacement et d'inclinaison ont été enregistrés	Store vénitien en ergonomie US sans temps de déplacement et d'inclinaison enregistrés

7. Caractéristiques techniques

Le Contrôleur animeo KNX/EIB pour 4 moteurs AC est un appareil électronique de contrôle et de pilotage à montage indépendant, doté d'une borne de masse intégrée.

Contrôleur pour 4 moteurs AC	**Réf. 1 860 114**	**Réf. 1 860 116**
Alimentation électrique	220 – 240 V AC / 50/60 Hz	220 – 240 V AC / 50/60 Hz
Consommation au repos	26 mA @ 230 V	26 mA @ 230 V
Alimentation électrique par le bus	Tension du bus KNX/EIB 21...30 V DC, SELV	Tension du bus KNX/EIB 21...30 V DC, SELV
Consommation nominale KNX/EIB	conforme à la directive KNX/EIB	conforme à la directive KNX/EIB
Consommation électrique maximale (entraînement des moteurs)	4 x 3,15 A, cos_φ = 0,95	4 x 3,15 A, cos_φ = 0,95
Tension du circuit de commande pour la commande de groupe	SELV, 16 VDC =	SELV, 16 VDC =
Tension des touches d'entrée locales	SELV, 16 VDC =	SELV, 16 VDC =
Raccords	Borniers à ressort	Borniers à ressort
Raccordement KNX/EIB	Bornier de raccord au bus KNX/EIB (noir/rouge)	Bornier de raccord au bus KNX/EIB (noir/rouge)
Durée d'entraînement des moteurs (temps d'activation du relais)	max. 5 minutes	max. 5 minutes
Sécurités	4 x 3,15 AH	4 x 3,15 AH
Température de fonctionnement	0° C – 45° C	0° C – 45° C
Hygrométrie relative tolérée	85 %	85 %
Composition du boîtier	Polycarbonate ABS CC	Polycarbonate ABS CC
Dimensions du boîtier (h x l x p)	180 x 255 x 63 mm	90 x 210 x 63 mm (12TE)
Degré de protection	IP 20	IP 20
Classe de protection	II, avec un montage approprié	II, avec un montage approprié
Fonctionnement	Type 1 ; Type 1.C avec micro-coupure	Type 1 ; Type 1.C avec micro-coupure
Degré de pollution	2	2
Tension de choc théorique admissible	4 kV	4 kV
Température des essais de compression de la boule	75° C	75° C
Conformité	CE, selon la norme EN 60730	CE, selon la norme EN 60730

www.somfy.com/DFS/manuals/

AUSTRALIE
SOMFY Pty Limited
www.somfy.com.au
Tel.: (61) 2 9638 0744

BELGIQUE
SOMFY NV SA
www.somfy.be
Tel.: (32) 2 712 07 70

BRÉSIL
SOMFY BRASIL Ltda
www.somfy.com.br
Tel.: (55-11) 6161 6613

RÉP. POP. DE CHINE
SOMFY China Co Ltd.
www.somfy.com.ch
Tel.: (86-21) 6280 9660

CHINE
SOMFY Shanghai
www.somfy.com.ch
Tel.: (86) 21 6280 9660

DANEMARK
SOMFY Nordic AB Denmark
www.somfy.dk
Tel.: (45) 65 32 57 93

ALLEMAGNE
SOMFY GmbH
www.somfy.de
Tel.: (49) 74 72 93 00

FINLANDE
SOMFY Finland AB
www.somfy.com
Tel.: (358) 9 57 130 230

FRANCE
SOMFY France
www.somfy.fr
Tel.: (33) 4 50 96 70 96

GRÈCE
SOMFY Hellas SA
www.somfy.com
Tel.: (30) 210 614 67 68

GRANDE-BRETAGNE
SOMFY Ltd.
www.somfy.co.uk
Tel.: (44) 113 391 3030

HONG KONG
SOMFY Co. Ltd.
www.somfy.com
Tel.: (852) 2523 63 39

INDE
SOMFY India Private Limited
www.somfy.co.in
Tel.: (91) 11 51659176

ISRAËL
SISA HOME AUTOMATION LTD
www.somfy.com
Tel.: (972)3 952 55 54

ITALIE
SOMFY Italia S.R.L
www.somfy.it
Tel.: (39) 02 48 47 181

JAPON
SOMFY K.K
www.somfy.co.jp
Tel.: (81) 45 475 07 32

CANADA
SOMFY ULC
www.somfy.com
Tel.: (1) 905 564 6445

CORÉE
SOMFY JOO
www.somfy.co.kr
Tel.: (82) 2 594 4331

KOWEÏT
SOMFY Kuwait
www.somfy.com
Tel.: (965) 53 39 592

LIBAN
SOMFY Lebanon
www.somfy.com
Tel.: (961) 1 391 224

MEXIQUE
SOMFY MEXICO SA de CD
www.somfy.com.mx
Tel.: (11) 525 576 3421

PAYS-BAS
SOMFY Nederland B.V
www.somfy.nl
Tel.: (31) 23 55 44 900

NORVÈGE
SOMFY Nordic AB
www.somfy.no
Tel.: (47) 67 97 85 05

AUTRICHE
SOMFY GesmbH
www.somfy.at
Tel.: (43) 662 62 53 08

POLOGNE
SOMFY SP Z.O.O
www.somfy.pl
Tel.: (48) 22 818 02 97
(48) 22 618 80 56

PORTUGAL
SOMFY Portugal
www.somfy.com
Tel.: (351) 229 396 840

RUSSIE
SOMFY LLC
www.somfy.com
Tel.: (7) 095 3 60 41 86

SUÈDE
SOMFY Nordic AB
www.somfy.se
Tel.: (46) 40 165 900

SUISSE
SOMFY AG
www.somfy.ch
Tel.: (41) 18 38 40 30

SINGAPOUR
SOMFY PTE LTD
www.somfy.com.sg
Tel.: (65) 638 33 855

ESPAGNE
SOMFY Espana SA
www.somfy.com
Tel.: (34) 93 480 09 00

TAÏWAN
SOMFY Developement Taiwan Branch
www.somfy.com.tw
Tel.: (8862) 8509 8934

RÉPUBLIQUE TCHÈQUE
SOMFY Spol s.r.o
www.somfy.cz
Tel.: (420) 296 37 24 86-7

HONGRIE
SOMFY Kft
www.somfy.hu
Tel.: (36) 1814 5120

USA
SOMFY Systems Inc.
www.somfysystems.com
Tel.: (1) 609 395 1300

CHYPRE
SOMFY Middle East Co. Ltd.
www.somfy.com
Tel.: (357) 25 34 55 40

